

(19) 世界知的所有権機関  
国際事務局



(43) 国際公開日  
2004 年 6 月 24 日 (24.06.2004)

PCT

(10) 国際公開番号  
WO 2004/052597 A1

(51) 国際特許分類: B25J 13/00, 5/00, G06T 7/20  
(21) 国際出願番号: PCT/JP2003/015484  
(22) 国際出願日: 2003 年 12 月 3 日 (03.12.2003)  
(25) 国際出願の言語: 日本語  
(26) 国際公開の言語: 日本語  
(30) 優先権データ:  
特願 2002-357488  
2002 年 12 月 10 日 (10.12.2002) JP

(71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 本田技研工業株式会社 (HONDA MOTOR CO.,LTD.) [JP/JP];  
〒107-8556 東京都港区南青山 2 丁目 1 番 1 号 Tokyo (JP).

(72) 発明者; および

(75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 武田 政宣

(TAKEDA,Masanori) [JP/JP]; 〒351-0193 埼玉県和光市中央 1 丁目 4 番 1 号 Saitama (JP). 横山 太郎 (YOKOYAMA,Taro) [JP/JP]; 〒351-0193 埼玉県和光市中央 1 丁目 4 番 1 号 Saitama (JP).

(74) 代理人: 磯野 道造 (ISONO,Michizo); 〒102-0093 東京都千代田区平河町 2 丁目 7 番 4 号 砂防会館別館内 磯野国際特許商標事務所 気付 Tokyo (JP).

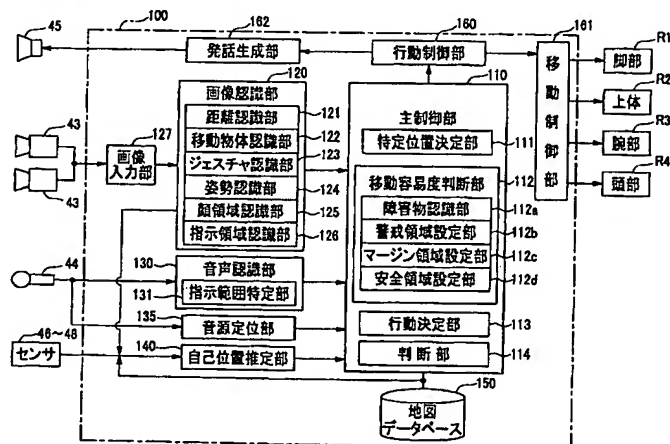
(81) 指定国 (国内): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

(84) 指定国 (広域): ARIPO 特許 (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア特

[続葉有]

(54) Title: ROBOT CONTROL DEVICE, ROBOT CONTROL METHOD, AND ROBOT CONTROL PROGRAM

(54) 発明の名称: ロボット制御装置、ロボット制御方法、及びロボット制御プログラム



46-48...SENSOR  
127...IMAGE INPUT SECTION  
162...SPEECH GENERATION SECTION  
120...IMAGE RECOGNITION SECTION  
121...DISTANCE RECOGNITION SECTION  
122...MOBILE OBSTACLE RECOGNITION SECTION  
123...GESTURE RECOGNITION SECTION  
124...POSTURE RECOGNITION SECTION  
125...FACE REGION RECOGNITION SECTION  
126...INSTRUCTION REGION RECOGNITION SECTION  
130...SPEECH RECOGNITION SECTION  
131...INSTRUCTION RANGE SPECIFICATION SECTION  
135...SOUND SOURCE POSITION IDENTIFICATION SECTION  
140...SELF POSITION ESTIMATION SECTION  
160...ACTION CONTROL SECTION

110...MAIN CONTROL SECTION  
111...PARTICULAR POSITION DECISION SECTION  
112...MOVEMENT EASINESS JUDGMENT SECTION  
112a...OBSTACLE RECOGNITION SECTION  
112b...WARNING REGION SETTING SECTION  
112c...MARGIN REGION SETTING SECTION  
112d...SAFE REGION SETTING SECTION  
113...ACTION DECISION SECTION  
114...JUDGMENT SECTION  
150...MAP DATABASE  
161...MOVEMENT CONTROL SECTION  
R1...LEGS  
R2...UPPER BODY  
R3...ARMS  
R4...HEAD

(57) Abstract: When controlling a robot, a content instructed by a speech by an instructor is recognized by a speech recognition section (130) and a content instructed by a gesture is recognized by an image recognition section (120). According to a map database (150) containing a position of

[続葉有]



許 (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ特許 (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI 特許 (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

2 文字コード及び他の略語については、定期発行される各 *PCT* ガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

添付公開書類:

— 国際調査報告書

an obstacle registered and the current position estimated by a self position estimation section (140), the map of the movement destination and a periphery of a particular position specified is referenced so as to judge the movement easiness by using a movement easiness judgement section (112) and an action is decided. When a movement instruction is given to the robot, the robot can respond in accordance with the situation.

(57) 要約: ロボットを制御するに際し、指示者が音声で指示した内容を音声認識部 130 で認識し、ジェスチャなどにより指示した内容を画像認識部 120 で認識する。障害物の位置が登録された地図データベース 150 と自己位置推定部 140 で推定した現在位置から、移動先と指示された特定位置の周辺の地図を参照し、移動容易度判断部 112 で移動容易度を判断した上で、行動を決定する。ロボットに移動指示が与えられた場合に、状況に応じた対応を可能にする。

## 明細書

ロボット制御装置、ロボット制御方法、及びロボット制御プログラム

## 5 技術分野

本発明は、ロボット制御装置、ロボット制御方法、及びロボット制御プログラムに関し、より詳細には、指示者からの指示内容や移動空間内の状況に応じて適切な移動や応答を行うロボット制御装置、ロボット制御方法、及びロボット制御プログラムに関する。

10

## 背景技術

従来より、様々な目的に応じて行動する自律移動型のロボットが知られているが、これまでのロボットは、一般に、人（指示者）による指示に応じて、指示通りに移動することが予定されている。

- 15      しかし、指示された通りにロボットが移動しようとしても、実際には、移動が困難な場合も多くある。例えば、指示者は人であるから、指示しようと考えたことと、実際に発話して指示した内容とが錯誤により一致しない場合もある。このような場合には、指示した場所に障害物等があると、障害物によりロボットの移動が妨げられる。また、指示者が考えたとおりに発話したとしても、ロボットが
- 20      移動できる能力を超えた段差がある場合もある。このような場合にも同様に、ロボットは段差に妨害されて移動できないことになる。

- また、人が通常指示を行うときには、細かく物を特定するとは限らず、「それ (that)」とか、「こっち (this)」などと指示語により指示することもある。このような場合に、ロボットが的確に指示を認識できなければ誤動作の原因となり、
- 25      仮に指示を認識できたとしても、前記したような指示者による指示の錯誤や、不適切な指示によりロボットが移動に失敗したり、障害物に衝突してしまう等、適切な移動ができないこともある。また、指示者から頻繁に「左に～m、前に～m 移動しろ」というような細かな移動指示が無いとロボットが正確に移動できないのでは、指示者の負荷が大きく、人とロボットの共同作業には不向きである。

このようなロボットの移動に関連する技術としては次のようなものがある。

例えば、特開平５－１１８４３号公報には、移動時の回避行動を短時間かつ簡単なアルゴリズムで実現することを目的とする軌道作成方法が開示されている。この軌道作成方法によれば、ロボットの予定軌道が線分で表現される障害物範囲と交差する場合はその軌道を避け、最短距離で障害物を回避する軌道を再計算して、障害物を回避しながらロボットが移動する。

しかし、この方法では、障害物を回避する軌道を再計算する際に、ロボットが障害物のきわを通るように計算しており、ロボットの動作等に応じたマージンが考慮されていない。そのため、予定軌道通りロボットが移動すると、ロボットの動作によっては障害物と干渉する可能性があった。

また、特開平６－６３８８３号公報には、ロボットが移動すべき領域の外に移動してしまうことを防止するロボット制御装置が開示されている。具体的には、移動領域の境界部分に予め埋設されたデータデポをロボット制御装置が読み取ることによって移動許可領域外へのロボットの移動を防止している。しかし、このロボット制御装置では、予めデータデポを移動領域の境界部分に埋設しておく必要があり、データデポが埋設されていない場所ではロボットが移動すべきでない領域へ移動してしまう可能性があった。

さらに、特開２００１－１８８５５１号公報には、指示者による指示語に応じて応答するロボットの情報処理装置が開示されている。

しかし、このロボットの情報処理装置では、適切な指示語を選択するにとどまり、その指示語により示された場所に到達可能かどうかまでは判断していない。従って、ロボットが指示された場所に移動すると、ロボットが障害物にぶつかる可能性もある。

本発明は、前記した点に鑑みてなされたものである。

## 発明の開示

本発明の例示的一側面として、マイクと、撮像装置と、自己位置検出装置とを有するロボットを制御するロボット制御装置を提供する。このロボット制御装置は、前記マイクにより集音した音に基づいて指示者の指示内容を認識する音声認

識部と、前記撮像装置により撮像した画像に基づいて指示者の指示内容を認識する画像認識部と、前記自己位置検出装置からの出力に基づいて前記ロボットの現在位置を推定する自己位置推定部と、少なくとも障害物の位置が登録された地図データを保持した地図データベースと、前記音声認識部及び前記画像認識部の認識結果に基づき、特定位置への移動が必要か否かを判断する判断部と、前記判断部で、特定位置への移動が必要であると判断された場合、前記自己位置推定部で推定した現在位置と、前記地図データとに基づいて前記特定位置への移動容易度を判断する移動容易度判断部と、移動容易度判断部が判断した移動容易度に応じて行動を決定する行動決定部と、前記行動決定部の決定に応じた行動を実行する行動制御部とを有する。

このような構成を有するロボット制御装置によれば、ロボットが特定位置への移動が必要な指示が与えられた場合に、判断部が移動の必要性を判断し、移動容易度判断部が自己位置推定部で推定した現在位置と、地図データとに基づいてその特定位置への移動容易度を判断し、行動決定部が、移動容易度に応じて行動を決定する。従って、移動容易度が低い（困難な）場合に、指示者に問い合わせたり、移動を止めたり、特定位置まで近づいて止まったりすることで、安全に移動することができる。なお、移動が必要な指示とは、「Aさんのところへ行ってください」のように特定位置へ移動する指示をする場合はもちろん、「机から資料を取ってきてください」のように移動指示そのものではないが移動が必要な指示も含む意味である。なお、特定位置への移動が必要か否かの判断にあたり、必要に応じ、前記自己位置推定部で推定したロボットの現在位置を参照するよう構成してもよい。

前記ロボット制御装置において、前記移動容易度判断部は、前記特定位置への移動ルートの周囲にある障害物の位置を前記地図データベースから読み出し、前記障害物からの距離に基づいて少なくとも2つ以上の領域を設定し、前記行動決定部は、前記特定位置が含まれる領域及び前記ロボットが存在する領域に応じて行動を決定するよう構成してもよい。

このように、障害物の距離に基づいて少なくとも2つ以上の領域に分けることで、ロボットは移動容易度を判断でき、特定位置が含まれる領域及びロボットが

存在する領域に応じて行動を決定するようにすることで、移動容易度に応じた適切な対応を取ることができる。

また、前記移動容易度判断部は、前記自己位置推定部で推定した前記ロボットの現在位置及び前記地図データから、前記特定位置への移動ルートの周囲にある  
5 障害物を認識する障害物認識部と、前記障害物認識部が認識した障害物の位置に基づき、前記ロボットが存在すれば前記障害物に干渉する可能性がある領域を警戒領域として設定する警戒領域設定部と、前記警戒領域から所定距離離れるまでの領域をマージン領域として設定するマージン領域設定部と、前記障害物から前記マージン領域よりも離れた領域を安全領域として設定する安全領域設定部とを  
10 有し、前記特定位置が含まれる領域、及び前記ロボットが存在する領域が、それぞれ前記警戒領域、マージン領域、安全領域のいずれに該当するかに基づき、前記特定位置への移動容易度を判断するよう構成してもよい。

このように障害物からの距離に応じて移動容易度を警戒領域、マージン領域、安全領域の3段階にわけること、指示者が移動指示した特定位置の状況に応じた対応を取ることが可能となる。例えば、前記移動容易度判断部で、前記特定位置への移動が困難であると判断した場合に、行動決定部が指示者に対し指示の確認をするよう判断したり、移動容易度判断部が前記特定位置への移動が容易であると判断した場合に、行動決定部がその特定位置へ移動するよう判断したりして、安全かつスムーズな対応が可能になる。つまり、移動容易度判断部で、特定位置  
20 への移動が困難であると判断した場合には、指示者の指示が間違いであることが多いので、指示者に対し指示の確認をする。一方、移動容易度判断部で、特定位置への移動が容易と判断された場合には、移動しても、ロボットが何かに干渉する可能性は無く、指示者の指示も間違いではないと考えられるので、このように指示者の指示通り移動する。このようにして、指示者との適切なコミュニケーションを可能にしつつ、スムーズな移動動作を可能にすることができる。  
25

また、前記警戒領域設定部は、障害物の表面の代表点間を直径とする円の位置を求め、この円の位置を利用して前記警戒領域を設定するよう構成してもよい。

一般に、人工物は、直角の角を有している物が多いので、このように障害物の表面の代表点間を直径とする円の位置から警戒領域を設定することで、移動容易

度をより適切に判断することができる。

さらに、前記行動決定部は、前記特定位置が含まれる領域、及び前記ロボットが存在する領域に応じて、移動、移動拒否の応答、指示の再確認、停止、減速、加速の少なくともいずれか1つの行動を決定するよう構成してもよい。

- 5      このようなロボット制御装置によれば、移動、移動拒否の応答、指示の再確認、停止、減速、加速から適切な行動が選択される。なお、移動しつつ減速のように、2つの行動を選択しても構わない。

- また、前記音声認識部は、指示語により指示領域を絞り込む指示範囲特定部を有し、前記行動決定部は、前記指示範囲特定部により絞り込まれた前記指示領域  
10      と、前記画像認識部で認識した指示領域との論理積の領域を特定位置と認識するよう構成してもよい。

- このようなロボット制御装置によれば、指示者が、「そこ」「これ」「あっち」  
(there, this, that way) 等の指示語により移動指示をした場合にも、その指示語により示される指示領域を絞り込むことで、容易かつ正確に特定位置を認識する  
15      ことができる。この際、指示語で絞り込まれた指示領域と画像認識部で認識した指示領域との論理積の領域から特定位置を認識することで、より正確な位置を認識することができる。また、音声による指示と、ジェスチャによる指示に矛盾があった場合に、論理積の結果残る領域がなくなることから、矛盾に気づくことができる。

- 20      また、前記ロボット制御装置において、前記行動制御部に行動予定を出力させる行動予定伝達部をさらに有するものであってもよい。

- このように、行動予定伝達部によりロボットにこれからの行動予定を画面や音声などにより出力させることで、指示者などの周囲の者に行動予定を知らせることができ、その結果、ロボットに指示が正しく伝わっているか確認できるととも  
25      に、周囲の者がロボットの動きを予測できる。

また、本発明の他の例示的側面として、ロボットの制御方法を提供する。

すなわち、本発明によるロボット制御方法は、マイクと、撮像装置と、自己位置検出装置とを有するロボットを制御するロボット制御方法であって、前記マイクにより集音した音に基づいて指示者の指示内容を認識し、前記撮像装置により

撮像した画像に基づいて指示者の指示内容を認識し、前記自己位置検出装置からの出力に基づいて前記ロボットの現在位置を推定し、前記音で認識した指示内容  
と、前記画像から認識した指示内容から、特定位置への移動が必要な指示か否かを  
判断する指示内容識別ステップと、前記指示内容識別ステップにおいて、特定  
5 位置への移動が必要な指示と判断された場合に、前記自己位置検出装置からの出  
力に基づき推定した現在位置と、地図データベースとして備えられた地図データ  
とに基づいて前記特定位置への移動容易度を判断する移動容易度判断ステップと、  
記移動容易度判断ステップが判断した移動容易度に応じて行動を決定する行動決  
定ステップと、前記行動決定ステップの決定に応じた行動を実行する行動制御ス  
10 テップとを有する。

このようなロボット制御方法によれば、指示者が音声により指示した移動指示  
と、ジェスチャなどにより指示した移動指示の双方を考慮して移動先として指示  
された特定位置が認識され、さらに、その特定位置への移動の容易度が、地図デ  
ータ上の障害物との関係で判断される。そして、特定位置がどの領域であるかに  
15 よってロボットの行動が決定されるので、指示者の移動指示に対し、状況に応じ  
た適切な対応をとることが可能となる。なお、前記指示内容識別ステップにおけ  
る特定位置への移動が必要か否かの判断にあたり、必要に応じ、前記推定したロ  
ボットの現在位置を参照するよう構成してもよい。

前記ロボット制御方法において、前記移動容易度判断ステップは、前記特定位  
20 置への移動ルートの周囲にある障害物の位置を前記地図データベースから読み出  
し、前記障害物からの距離に応じて所定数の領域を設定し、前記行動決定ステッ  
プは、前記特定位置が含まれる領域及び前記ロボットが存在する領域に応じて行  
動を決定してもよい。

このように、障害物の距離に応じて所定数の領域に分けることで、ロボットは  
25 移動容易度を判断でき、特定位置が含まれる領域及びロボットが存在する領域に  
応じて行動を決定するようにすることで、移動容易度に応じた適切な対応を取る  
ことができる。

また、前記ロボット制御方法において、前記移動容易度判断ステップは、前記  
自己位置検出装置からの出力に基づいて推定した前記ロボットの現在位置及び前



記地図データから、前記特定位置への移動ルートの周囲にある障害物を認識する障害物認識ステップと、前記障害物認識ステップで認識した障害物の位置に基づき、前記ロボットが存在すれば前記障害物に干渉する可能性がある領域を警戒領域として設定する警戒領域設定ステップと、前記警戒領域から所定距離離れるまでの領域をマージン領域として設定するマージン領域設定ステップと、前記障害物から前記マージン領域よりも離れた領域を安全領域として設定する安全領域設定ステップとを有し、前記特定位置が含まれる領域、及び前記ロボットが存在する領域が、それぞれ前記警戒領域、マージン領域、安全領域のいずれに該当するかに基づき、前記特定位置への移動容易度を判断するのが好ましい。

- 10      このように障害物からの距離に応じて移動容易度を警戒領域、マージン領域、安全領域の3段階にわけること、指示者が移動指示した特定位置の状況に応じた対応を取ることが可能となる。

さらに、前記警戒領域設定ステップは、障害物の表面の代表点間を直径とする円の位置を求め、この円の位置を利用して前記警戒領域を設定するのが好ましい。

- 15      一般に、人工物は、直角の角を有している物が多いので、このように障害物の表面の代表点間を直径とする円の位置から警戒領域を設定することで、移動容易度をより適切に判断することができる。

- 20      また、前記行動決定ステップは、前記特定位置が含まれる領域、及び前記ロボットが存在する領域に応じて、移動、移動拒否の応答、指示の再確認、停止、減速、加速の少なくともいずれか1つの行動を決定するのが好ましい。

このようなロボット制御方法によれば、移動、移動拒否の応答、指示の再確認、停止、減速、加速から適切な行動が選択される。なお、移動しつつ減速のように、2つの行動を選択しても構わない。

- 25      また、前記指示内容認識ステップは、前記音に含まれる指示語により指示領域を絞り込む指示範囲特定ステップと、前記画像から指示領域を絞り込む画像認識ステップとを有し、前記行動決定ステップは、前記指示範囲特定ステップにより絞り込まれた指示領域と、前記画像認識ステップで認識した指示領域との論理積の領域から特定位置を認識するのが好ましい。

このようなロボット制御方法によれば、指示者が、「そこ」「これ」「あっち」

(there, this, that way) 等の指示語により移動指示をした場合にも、その指示語により示される領域を絞り込むことで、容易かつ正確に特定位置を認識することができる。この際、指示語で絞り込まれた指示領域と画像認識ステップで認識した指示領域との論理積の領域から特定位置を認識することで、より正確な位置を認識することができる。また、音声による指示と、ジェスチャによる指示に矛盾があった場合に、論理積の結果残る領域がなくなることから、矛盾に気づくことができる。

さらに、前記ロボット制御方法において、前記行動決定ステップにより決定された行動予定を出力する行動予定伝達ステップをさらに有することもできる。行動決定ステップにより決定された行動予定を、行動予定伝達ステップで、画像や音声により出力させることで、指示者などの周囲の者に行動予定を知らせることができ、その結果、ロボットに指示が正しく伝わっているか確認できるとともに、周囲の者がロボットの動きを予測できる。

また、本発明のさらに別の例示的側面として、ロボットを制御するプログラムを提供する。

すなわち、本発明のロボット制御プログラムは、マイクと、撮像装置と、自己位置検出装置と、少なくとも障害物の位置が登録された地図データを保持した地図データベースとを有するロボットを制御するため、前記ロボットに搭載されたコンピュータを、前記マイクにより集音した音に基づいて指示者の指示内容を認識する音声認識手段と、前記撮像装置により撮像した画像に基づいて指示者の指示内容を認識する画像認識手段と、前記自己位置検出装置からの出力に基づいて前記ロボットの現在位置を推定する自己位置推定手段と、前記音声認識手段及び前記画像認識手段の認識結果に基づき、特定位置への移動が必要か否かを判断する判断手段と、前記判断手段で、特定位置への移動が必要であると判断された場合、前記自己位置推定手段で推定した現在位置と、前記地図データとに基づいて前記特定位置への移動容易度を判断する移動容易度判断手段と、前記移動容易度判断手段が判断した移動容易度に応じて行動を決定する行動決定手段として機能させることを特徴とする。

また、前記ロボット制御装置の構成を記載する際に言及した各機能部分を、前

記コンピュータに機能させるように構成したロボット制御プログラムとすることもできる。あるいは、前記ロボット制御方法のステップをその構成要素とし、そのロボットに搭載されたコンピュータに実行させることを特徴とするロボット制御プログラムとしてもよい。

- 5      このようなロボット制御プログラムは、ロボットが有する制御用コンピュータに導入することで、前記ロボット制御装置と同様の動作を実現させる。このように、コンピュータプログラムとして構成することで、他の制御方法により駆動されていたロボットに、これらのコンピュータプログラムを導入して、容易に本発明の優れた効果を有するロボットにすることができる。また、このようにコンピュータプログラムとして構成されたロボット制御プログラムは、コンピュータ可読媒体（例えば、磁気記録媒体、光学式記録媒体等）に格納して、あるいは通信（伝送）媒体を介して、容易に流通が可能であり、また容易にアップグレードが可能となる。
- 10

## 15   図面の簡単な説明

第1図は、実施形態に係るロボット制御装置が適用される人間型ロボットの外観図である。

第2図は、ロボットを動作させるための内部構造を示した斜視図である。

第3図は、ロボットの構成図である。

- 20   第4図は、制御ユニットの内部構成を示す機能ブロック図である。

第5図は、指示語による指示範囲の絞り込みを説明する図である。

第6図は、指示語による指示範囲の絞り込みを説明する他の図である。

第7図は、領域を設定する方法を説明する図であり、(a)、(b)は障害物の位置を認識する方法、(c)は、警戒領域の設定方法、(d)は、マージン領域と安全領域の設定方法を示す。

25

第8図は、ロボットの周囲に、警戒領域、マージン領域、安全領域を設定した一例を示す図である。

第9図は、指示を認識するまでの処理を示すフローチャートである。

第10図は、認識した指示に対する応答処理を示すフローチャートである。

発明を実施するための最良の形態

次に、本発明の実施形態について適宜図面を参照しながら説明する。

第1図は、本実施形態のロボット制御装置が適用される人間型のロボットRの外観図である。第1図に示すように、ロボットRは、人間と同じように2本の脚部R1により起立、歩行し、上体R2、腕部R3、頭部R4を有し、自律して歩行するロボットである。そして、ロボットRは、これらの脚部R1、上体R2、腕部R3、頭部R4の動作を制御する制御装置搭載部R5を背負う形で背中に備えている。頭部R4には、後記するCCDカメラ43、マイク44、スピーカ45等が備えられている（第3図参照）。

10 第2図は、ロボットRを動作させるための主な内部構造を示した斜視図である。

なお、第2図においては、説明の便宜のためにすべての関節はそれを駆動する電動モータにより示してある。

第2図に示すように、ロボットRは、左右の脚部R1にそれぞれ6個の関節11R(L)～16R(L)を備えている。左右12個の関節は、股部に設けられた脚回旋用(Z軸まわり)の股関節11R, 11L(右側をR、左側をLとする。以下同じ。)、股部のピッチ軸(Y軸)まわりの股関節12R, 12L、股部のロール軸(X軸)まわりの股関節13R, 13L、膝部のピッチ軸(Y軸)まわりの膝関節14R, 14L、足首のピッチ軸(Y軸)まわりの足関節15R, 15L、足首のロール軸(X軸)まわりの足関節16R, 16Lから構成されている。

20 そして、脚部R1の下には足部17R, 17Lが取り付けられている。

すなわち、脚部R1は、股関節11R(L), 12R(L), 13R(L)、膝関節14R(L)、足関節15R(L), 16R(L)を備える。股関節11～13R(L)と膝関節14R(L)は大腿リンク51R, 51Lで、膝関節14R(L)と足関節15～16R(L)は下腿リンク52R, 52Lで連結されている。

25 脚部R1は、股関節11R(L)～13R(L)を介して上体R2に連結される。第2図では、脚部R1と上体R2との連結部を上体リンク53として簡略化して示す。上体R2には腕部R3及び頭部R4が連結されると共に、上体R2を回旋させるための重力軸(Z軸)まわりの関節21も設けられている。

腕部R3は、肩部のピッチ軸(Y軸)まわりの肩関節31R, 31L、肩部の

ロール軸（X軸）まわりの肩関節32R, 32L、腕部R3を回旋させるための重力軸（Z軸）まわりの肩関節33R, 33L、肘部のピッチ軸（Y軸）まわりの肘関節34R, 34L、手首を回旋させるための重力軸（Z軸）まわりの腕関節35R, 35L、手首のピッチ軸（Y軸）まわりの手首関節36R, 36L、  
5 および同ロール軸（X軸）まわりの関節37R, 37Lから構成される。手首の先にはハンド38R, 38Lが取り付けられている。

すなわち、腕部R3は、肩関節31R（L）, 32R（L）, 33R（L）、肘関節34R（L）、腕関節35R（L）、手首関節36R（L）を備えている。肩関節31～33R（L）と肘関節34R（L）は、上腕リンク54R（L）で、肘  
10 関節34R（L）と手首関節36R（L）は下腕リンク55R（L）で連結されている。

そして、頭部R4は、頭部R4のチルト角を変更する首関節41と、パンを変更する首関節42とを有している。

このような構成により、脚部R1は左右の足について合計12の自由度を与え  
15 られ、歩行中にこれらの $6 \times 2 = 12$ 個の関節を適宜な角度で駆動することで、足全体に所望の動きを与えることができ、任意に3次元空間を歩行させることができる（この明細書で「\*」は乗算を示す）。また、腕部R3も左右の腕についてそれぞれ7つの自由度を与えられ、これらの関節を適宜な角度で駆動することで所望の作業を行わせることができる。

20 尚、第2図に示す如く、足関節の下方の足部17R（L）には公知の6軸力センサ61が設けられ、ロボットに作用する外力のうち、床面からロボットに作用する床反力の3方向成分 $F_x$ ,  $F_y$ ,  $F_z$ とモーメントの3方向成分 $M_x$ ,  $M_y$ ,  $M_z$ とを検出する。

さらに、手首関節とハンド38R（L）の間には同種の6軸力センサ62が設  
25 けられ、ロボットに作用するそれ以外の外力、特に作業対象物から受ける前記した対象物反力の3方向成分 $F_x$ ,  $F_y$ ,  $F_z$ とモーメントの3方向成分 $M_x$ ,  $M_y$ ,  $M_z$ とを検出する。

また、上体R2には傾斜センサ63が設置され、重力軸に対する傾きとその角速度を検出する。また各関節の電動モータは、その出力を減速・増力する減速機

(図示せず)を介して前記した大腿リンク51R(L)、下腿リンク52R(L)などを相対変位させると共に、その回転量はロータリエンコーダ(図示せず)によって検出される。

5 制御装置搭載部R5には、制御ユニット100などが収納され、制御ユニット100には、前記した各センサ61~63などの出力(図示の便宜のためロボットRの右側についてのみ図示)が送られる。また、各電動モータは制御ユニット100からの駆動指示信号により駆動される。なお、制御ユニット100は、本発明のロボット制御装置に相当する。

10 次に、第3図を参照しながらロボットRの構成を説明する。第3図は、ロボットRのブロック図を示す。第3図に示すように、ロボットRは、制御装置搭載部R5に収納された制御ユニット100が制御の中心をなす。制御ユニット100は、各部に配置されたセンサから信号が入力され、入力された検出値に基づいてロボットRの行動を決定した上で、各関節などの駆動制御値を算出し、各関節などを動作させる。

15 制御ユニット100は、中央制御装置(CPU)100A、記憶装置100B、入出力インタフェース(I/F)100Cを有するコンピュータであり、記憶装置100Bに格納されたプログラムに沿って入力された情報を処理することにより、後記する各機能を実行する。

20 脚部R1には、前記した各関節11R(L)~15R(L)と、6軸力センサ61が備えられ、6軸力センサ61の検出信号は、制御ユニット100に入力され、各関節11R(L)~15R(L)は、制御ユニット100により駆動される。

25 上体R2には、前記した関節21、傾斜センサ63に加え、バッテリー25が備えられている。バッテリー25の電力は、制御ユニット100を介して各関節に供給されている。また、傾斜センサ63の検出信号は、制御ユニット100に入力され、関節21は、制御ユニット100により駆動される。

腕部R3には、前記した関節31R(L)~37R(L)、ハンド38R(L)、6軸力センサ62が備えられている。6軸力センサ62の検出信号は、制御ユニット100に入力され、関節31R(L)~37R(L)、ハンド38R(L)は、

制御ユニット１００により駆動される。

頭部Ｒ４には、前記した首関節４１、４２に加え、センサとしてのＣＣＤ (Charge-Coupled Device)カメラ４３、マイク４４、ＧＰＳ(Global Positioning System)受信器４６、ジャイロセンサ４７、地磁気センサ４８と、発話のための  
5 スピーカ４５とが備えられている。

ＣＣＤカメラ４３は、発明の開示に記載の「撮像装置」に相当し、ＧＰＳ受信器４６、ジャイロセンサ４７、地磁気センサ４８は、「自己位置検出装置」に相当する。なお、自己位置検出装置としては、これらに限定されず、また、これらのすべてを備える必要は無い。例えばジャイロセンサ４７だけでも良いし、逆に他  
10 の装置をさらに備えてもよい。

これらのＣＣＤカメラ４３、マイク４４、ＧＰＳ受信器４６、ジャイロセンサ４７、地磁気センサ４８からの検出信号は、制御ユニット１００に入力され、首関節４１、４２、スピーカ４５は、制御ユニット１００により駆動される。

次に、制御ユニット１００の内部構成をより詳細に説明する。第４図は、制御  
15 ユニット１００の内部構成を示す機能ブロック図である。なお、制御ユニット１００内に図示する各構成部の機能は、第３図の記憶装置１００Ｂに格納されたプログラム及びデータに基づいてＣＰＵ１００Ａが演算処理を行うことで実現される。また、第４図においては、各センサ６１～６３は省略する。

第４図に示すように、制御ユニット１００は、主として画像認識部１２０、音声認識部１３０、自己位置推定部１４０、地図データベース１５０と、これらの情報に基づき行動を決定する主制御部１１０、ならびに主制御部１１０の決定に従い行動を制御する行動制御部１６０とを備えている。  
20

なお、画像認識部１２０は発明の開示に記載の「画像認識手段」に相当し、音声認識部１３０は、「音声識別手段」に相当する。

25 画像認識部１２０は、２台のＣＣＤカメラ４３、４３が撮像した撮像画像が画像入力部１２７を介して入力され、撮像画像から指示者の指示等を認識する。

ＣＣＤカメラ（撮像装置）４３、４３は、視差の情報を得るために右カメラ及び左カメラの２つからなり、それぞれで撮像された画像が、画像入力部１２７に  
入力される。ＣＣＤカメラ４３、４３は、ロボットの左右の目に相当するもので

あり、互いに所定の間隔をあけて、同じ方向を向いて（光軸が平行になるように）ロボットRの頭部R4に設置されている。

画像入力部127は、フレームグラバにより画像をデジタル化して取り込む部分である。

- 5 画像認識部120は、指示者の指示を正しく認識するため、距離認識部121、移動物体認識部122、ジェスチャ認識部123、姿勢認識部124、顔領域認識部125、指示領域認識部126を有している。

- 10 距離認識部121は、2つのCCDカメラ43、43から取り込んだ同時刻の撮像画像の視差を、CCDカメラ43、43から撮像対象までの距離情報（より正確には、CCDカメラ43、43の焦点位置から撮像対象までの距離の情報）として反映させ、距離画像を生成する。

- 15 視差は、一方のCCDカメラ43を基準カメラ（例えば右カメラ）として、この右カメラで撮像された画像と、同時刻に左カメラで撮像された画像とで、特定の大きさのブロック（例えば $16 \times 16$ 画素）でブロックマッチングを行うことで計算される。そして、その視差の大きさ（視差量）を基準撮像画像の各画素に対応付けた距離画像が生成される。

なお、視差を $Z$ としたとき、この視差 $Z$ に対応するCCDカメラ43から物体までの距離 $D$ は、CCDカメラ43の焦点距離を $f$ 、右カメラと左カメラとの距離を $B$ とすると、次の（1）式で求めることができる。

20

$$D = B \times f / Z \quad \dots (1)$$

- 25 なお、CCDカメラ43、43は2台に限らず、3台以上のカメラを用いて視認距離を算出することとしてもよい。例えば、3行3列に配置した9台のカメラで、中央に配置したカメラを基準カメラとして、他のカメラとの視差に基づいて、撮像対象までの距離をより正確に測定することもできる。

移動物体認識部122は、画像入力部127から入力された撮像画像中において、指示者や動物、自動車など、移動する物体を認識する部分であり、例えば連続または任意の間隔の2フレーム間の差分からオプティカルフローを得て、撮像



画像中の動いている物体を抽出する。

ジェスチャ認識部 1 2 3 は、指示者が発話による指示とともに行うジェスチャを撮像画像から認識する機能を有する。例えば、出願人が出願した特許出願である特願 2 0 0 2 - 0 7 7 6 7 3 (特開 2 0 0 3 - 0 3 9 3 6 5 号公報) に開示されているように、移動対象を認識するイメージセンサ (CCD カメラ) と、イメージセンサで捕捉されたイメージから人間を認識する人間識別部と、人間の手を認識する手認識部と、手認識部により識別された手の動きを予め記憶されている手の特徴的な動きと比較しジェスチャを認識する比較部などを備えて構成するとよい。

- 10 姿勢認識部 1 2 4 は、指示者が指示をしたときの姿勢を認識する機能を有する。例えば、出願人が出願した特許出願である特願 2 0 0 2 - 2 3 4 0 6 6 に開示されているように、撮像画像から人間の候補である物体の輪郭を抽出する輪郭抽出手段と、撮像画像中における前記輪郭内の各画素ごとの距離情報から前記人間の候補である物体までの距離計算を行う距離計算手段と、前記輪郭とこの輪郭の物体までの距離に基づいて人間の手の候補を探索する探索手段と、前記手の候補と前記輪郭との相対的位置に対応する指示を判定して、この判定結果を姿勢認識結果とする姿勢判定手段とを備えて構成するとよい。

- 20 顔領域認識部 1 2 5 は、撮像画像の中から指示者の顔の領域を検出する機能を有する。例えば、出願人が出願した特許出願である特願 2 0 0 1 - 0 1 3 8 1 8 (特開 2 0 0 2 - 2 1 6 1 2 9 号公報) に開示されているように、CCD カメラ 4 3 で撮像されたカラー画像から肌色領域を抽出する抽出手段と、前記カラー画像の奥行き情報を有する距離画像を用い、顔領域の輪郭を与える輪郭モデルを生成する輪郭モデル生成手段と、前記輪郭モデルと前記肌色領域との相関を利用して顔領域を特定する顔領域特定手段とを備えて構成するとよい。

- 25 指示領域認識部 1 2 6 は、撮像画像を使用して指示者の姿勢又は視線方向を認識することにより指示者が出す指示領域を検出する機能を有する。例えば、出願人が出願した特許出願である特願 2 0 0 2 - 2 3 1 8 9 9 に記載されているように、撮像画像に基づいて、少なくとも距離情報を含む指示者の頭部位置を検出する手段と、撮像画像に基づいて少なくとも距離情報を含む指示者の手の位置を検

- 出する手段と、前記検出された手の位置に基づいて手先の位置及び手の主軸を算出する手段と、前記検出された頭部位置と手先の位置及び手の主軸に基づいて、指示者が指示する方向を検出する手段を備えるように構成するとよい。また、頭部位置に基づいて目の位置を検出する手段を備え、目の位置と、手先の位置及び
- 5 手の主軸に基づいて人物が指示する方向を検出するように構成してもよい。

一例として、直感的に説明すると、手の主軸から手の方向ベクトルを決定し、この手の方向ベクトルと、目と手先を結ぶベクトルの合成ベクトルから、指示した方向（位置）を決定することができる。

- 音声認識部 130 は、予め登録された語彙を参照して、マイク 44 からの音声
- 10 信号を認識して、人の命令や意図を認識する機能を有する。音声認識部 130 は、指示範囲特定部 131（指示範囲特定手段）を有し、指示範囲特定部 131 は、「ここ」「そっち」（here, that way）など、指示語により特定された領域を絞り込む機能を有する。

- 音声認識部 130 は、画像認識部 120 が認識した指示者とロボット R の距離
- 15 等を参考にして、指示語で示された領域を特定する。この処理の一例を第 5 図及び第 6 図を参照しながら説明する。

例えば、第 5 図は、指示語による指示範囲の絞り込みを説明する図である。

- 第 5 図に示すように、指示者 M とロボット R が十分に離れている状態で、指示者が「ここ」、「これ」、「こっち」、「こちら」（here, this, this way, this one）など
- 20 と言った場合には、指示者 M に近い場所や物を特定しようとしているのが通常であるから、指示者 M から近い距離、例えば指示者 M を中心とした半径 1 m の範囲が絞り込まれた領域 a<sub>1</sub>（斜線部分）となる。

- なお、指示範囲特定部 131 は、「ここ」（here）と言った場合には、場所を認識する用語として認識し、「これ」（this one）と言った場合には、物を認識する
- 25 用語として認識し、漠然と「こっち」、「こちら」（this）などと言った場合には、「ここ」、「これ」（here, this one）と同義と認識したり、方向を示す用語（this way）として認識したりする。特定位置の決定方法については後述するが、目標物 T<sub>a</sub> の位置が特定位置として決定された場合、ロボット R から目標物 T<sub>a</sub> に向かう矢印 v<sub>b1</sub> や指示者 M から目標物 T<sub>a</sub> に向かう矢印 v<sub>a2</sub> が「こっち」、「こちら」

(**this or this way**) で指示された方向と認識できる。また、特に目標物が見あたらない場合には、指示者Mは漠然と自分の周辺を指示しているので、特定位置は指示者Mの位置であり、「こっち」、「こちら」(**this or this way**) の意味は指示者Mに向かう矢印  $v_{a3}$  と認識できる。

- 5      また、第6図に示すように、指示者MとロボットRが十分に離れている状態で、指示者が「そこ」、「それ」、「そっち」、「そちら」(**there, that, that way, that one**) などと言った場合には、指示者Mからある程度の距離の場所や物を特定しようとしているのが通常であるから、「ここ」、「これ」、「こっち」、「こちら」(**here, this, this way, this one**) で指示するのよりも遠い距離、及び相手のいる周辺を指すのが通常である。そこで、例えば指示者Mを中心とした半径1 mから3 mの円内の領域  $b_1$  (斜線部分) と、ロボットRを中心とした半径3 mの円内の領域  $b_2$  (斜線部分) とが絞り込まれた領域となる。
- 10

- なお、指示範囲特定部 131 は、「そこ」と言った場合には、場所を認識する用語として認識し、「それ」と言った場合には、物を認識する用語として認識し、「そ
- 15      っち」、「そちら」などは、「そこ」、「それ」と同義と認識したり、方向を示す用語として認識したりする。特定位置の決定方法については後述するが、目標物  $T_{b1}$  や目標物  $T_{b2}$  の位置が特定位置として決定された場合、ロボットRから目標物  $T_{b1}$ 、目標物  $T_{b1}$  に向かう矢印  $v_{b1}$ 、矢印  $v_{b2}$ 、指示者Mから目標物  $T_{b1}$ 、目標物  $T_{b1}$  に向かう矢印  $v_{b1}$ 、矢印  $v_{b2}$  が指示された方向と認識できる。また、特に目標
- 20      物が見つからなかった場合には、漠然とある程度離れた位置を示しており、特定位置は、例えばロボットRの位置と認識してもよい。この場合、「そっち」、「そちら」はロボットRに向かう矢印  $v_{b5}$  と認識できる。

- 日本語等の言語を使用する文化圏には、「ここ」、「これ」、「こっち」、「こちら」(**here, this, this way, this one**) 等及び「そこ」、「それ」、「そっち」、「そちら」
- 25      (**there, that, that way, that one**) 等に対応する指示語として、後者より更に遠い領域を指すことば「あそこ」、「あれ」、「あっち」、「あちら」(英語における **farther down there, over there, etc.** を含意する) 等があるため、これらの指示語を用いて、上述と同様の方法で第三の領域が設定される。

    すなわち、「あそこ」、「あれ」、「あっち」、「あちら」などと言った場合 (**farther**

down there, over there 等を含意する指示語を使用した場合) には、「そこ」「それ」(there, that one) で指す領域よりも遠い領域を指すのが通常であるから、第6図で示す領域  $b_1$ 、 $b_2$  よりも外側の領域が絞り込まれた領域となる。例えば、指示者Mを中心とした半径3mの円の外側であって、かつ、ロボットRを中心とした半径3mの円の外側となる。

5      なお、上述同様、指示範囲特定部131は、使用される指示語により、場所を認識する用語として認識し、物を認識する用語として認識し、あるいは、方向を示す用語として認識したりする。そして、指示者Mから特定位置決定部111が決定した特定位置の方向や、画像認識部120により認識した指示の方向をその指示語により指示された方向と認識する。

15      なお、前記した指示語により指し示される領域の決め方は、指示者MとロボットRの距離により変わる。例えば、指示者MとロボットRが広い体育館や運動場などにいて、お互いに20mとか100m以上離れているような場合には、「ここ」「それ」(this, that) 等で示すのに基準となる距離は当然のことながら長く設定される。指示者MとロボットRの間にある物については、大きく離れていても、「あれ」(over there, etc) とは言わず、「それ」(that) と言うのが通常だからである。また、指示語に対応する領域の絞り込み方は必ずしも第5図、第6図を参照し上述したものに限られず、他の方法により行うことも可能である。例えば、第5図に示すように、「こっち」(this or this way) という指示語を、ロボットR  
20      から見て指示者Mの後方に所定角をもって広がる2点鎖線で示した扇形の領域  $a_3$  として認識することもできる。また、ロボットRと指示者Mが近い場合には、両者から等距離の境界線より指示者Mに近い側を「ここ」「これ」(here, this) で示す領域と設定することもできる (図示せず)。

25      また、指示者MとロボットRが近い場合には、「ここ」(here) という指示語で絞り込まれる領域と、「そこ」(there) という指示語に絞り込まれる領域とが重なることになる。これは、その重なった領域はどちらの指示語により指示されてもその領域内にある物 (方向、場所) を認識できるということである。

マイク44で集音された音は、音声認識部130だけでなく、音源定位部135にも入力される。音源定位部135は、例えばマイク44をステレオマイクと

して、2つ以上のマイク間の音圧差、及び音の到達時間差に基づき音源の位置を検知する。また、音の立ち上がり部分から、音声であるか、衝撃音であるかを推定する。音源定位部135で推定した音源の位置及び音声、衝撃音の推定結果は、主制御部110へ出力される。

- 5 自己位置推定部140は、前記した各センサ46～48の信号に基づき自己の位置と向いている方向を推定する機能を有する。自己位置推定部140は、発明の開示に記載の「自己位置推定手段」に相当する。自己位置の推定方法としては、狭い屋内を移動する場合には、ジャイロセンサ47から算出される移動距離から部屋の地図における自己の位置を推定すればよいし、屋外で移動する場合には、
- 10 GPS受信器46で検出した緯度、経度の情報と、地磁気センサ48で検出した方角の検出結果をそのまま自己の位置と推定すればよい。また、各センサ46～48を組み合わせてより高精度に自己位置を推定することもできる。さらに、画像認識部120で認識した物体の情報と、地図データベース150から読み出した地図データを参照し、これらの情報から推定できる自己位置と、各センサ46
- 15 ～46から推定した自己位置と照合することで、さらに高精度に自己位置を推定することができる。

- 地図データベース150は、少なくとも障害物の位置が登録された地図データを保持している。障害物としては、部屋の中であれば、机、壁、柱、荷物等であり、屋外であれば、建物、電柱などである。また、ステージ上では、ステージの
- 20 縁を障害物として登録すると、ステージ内だけでスムーズな移動をするのに都合がよい。なお、地図データベース150は、必ずしもロボットRが常に所持する必要はなく、他の場所に設置された様々な地図データを有するコンピュータから無線通信によって、必要に応じてロボットRに送信される構成としてもよい。

- また、画像認識部120において静止物体も認識するようにして、静止物体を
- 25 障害物として地図データベース150の地図データに逐次更新するようにすると、状況の変化に適宜対応できるので望ましい。

主制御部110は、特定位置決定部111、移動容易度判断部112、行動決定部113、及び判断部114を有する。

なお、移動容易度判断部112は、発明の開示に記載の「移動容易度判断手段」

に相当し、行動決定部 1 1 3 は、「行動決定手段」に相当し、判断部 1 1 4 は、「判断手段」に相当する。

特定位置決定部 1 1 1 は、画像認識部 1 2 0 で認識した指示者の指示領域（以下、これを「画像認識指示領域」という）と、音声認識部 1 3 0 で絞り込んだ指示者が指示した領域（以下、これを「音声認識指示領域」とから、移動の目標地として指示者が特定した特定位置を決定する機能を有する。

特定位置決定部 1 1 1 による特定位置の決定方法は、例えば 3 つの場合がある。

第 1 として、画像認識指示領域と音声認識指示領域が合致しない場合、つまり、両方の論理積の領域を計算した結果、どの領域も残らない場合には、特定位置が認識できないという決定をする。

第 2 として、画像認識指示領域と音声認識指示領域の論理積により絞り込んだ領域に物体がある場合は、その物体の位置を特定位置と決定する。なお、指示が「そのボールを取ってきてください」のように、「物」に関するものであれば、常に絞り込んだ領域から対象となる物体を検索することになる。検索した結果、物体、例えばボールが複数ある場合は、その中で適当な物を選ぶようにしても良いし、どれのことか指示者に問い合わせるようにしてもよい。また、物体が見つからない場合には、特定位置が認識できないという決定をする。

この第 2 の場合を図示すると、例えば第 5 図のようになる。第 5 図に示すように、音声認識指示領域として絞り込まれた領域  $a_1$  と、画像認識指示領域として特定された領域（ある幅を持った方向や、ある面積を持つ位置の場合もある） $V_a$  の論理積をそれぞれとり、この論理積により絞り込まれた領域  $a_2$  内にある目標物  $T_a$  の位置を特定位置とする。

第 3 として、画像認識指示領域と、音声認識指示領域の論理積により絞り込んだ領域に物体が無い場合に、その絞り込んだ領域の重心位置を概算で求めて特定位置とする方法もある。もちろん、他の幾何学的方法により絞り込んだ領域の一点、例えば、指示者  $M$  に最も近い点等を特定位置と決めても構わない。

この第 3 の場合を図示すると、例えば第 6 図のようになる。第 6 図に示すように、音声認識指示領域として絞り込まれた領域  $b_1$ 、 $b_2$  と画像認識指示領域として絞り込まれた領域（ある幅を持った方向や、ある面積を持つ位置の場合もある）

$V_{b1}$ ,  $V_{b2}$  の論理積をとって領域  $b_2$ ,  $b_3$  を特定し、この領域  $b_2$ ,  $b_3$  のそれぞれの重心を特定位置  $T_{b1}$ ,  $T_{b2}$  とする。

移動容易度判断部 1 1 2 は、特定位置決定部 1 1 1 で決定された特定位置への移動の容易さを判断する部分である。この機能のため、移動容易度判断部 1 1 2  
5 は、障害物認識部 1 1 2 a、警戒領域設定部 1 1 2 b、マージン領域設定部 1 1 2 c、安全領域設定部 1 1 2 d を有する。これらの各構成については、第 7 図を参照しながら説明する。

障害物認識部 1 1 2 a (障害物認識手段) は、地図データベース 1 5 0 から読み出したロボット R の現在位置周辺の地図データ上において、障害物の位置を認識する機能を有する。具体的には、第 7 図 (a) に示すようにロボット R を中心  
10 として、等角度 (例えば  $360^\circ / 128$ ) ごとに放射状に直線を引いたと仮定し、この直線と、障害物の表面の交点を求める。地図データにおいて、障害物の表面 (境界) をベクトルとして登録しておけば、容易にこの交点を求めることができる。この交点群により、ロボット周囲における障害物の位置を認識すること  
15 ができる。例えば、図中において、障害物の境界線  $OB_{10}$  と、ロボット R からの放射状の直線  $L_{10}$ ,  $L_{11}$ ,  $L_{12}$  の交点  $P_{10}$ ,  $P_{11}$ ,  $P_{12}$  を障害物の位置と認識する。

警戒領域設定部 1 1 2 b (警戒領域設定手段) は、障害物認識部 1 1 2 a で求めた交点群から、ロボットが存在すれば、障害物に干渉する可能性がある領域を警戒領域  $PR$  として設定する機能を有する。警戒領域  $PR$  を設定するのは、障害  
20 物の全表面が必ずしも第 7 図 (a) で示されるような直線 (平面) であるとは限らず、凹凸があったり、障害物の「ずれ」などによって地図データが実状を正確に反映していない可能性もあるからである。

具体的には、第 7 図 (b) に示すように、隣り合う交点間を直径とする円を描きこの円の中心と、ロボット R の位置とで直線を引く。例えば、図中において、  
25 交点  $P_{10}$  と交点  $P_{11}$  を結ぶ線分  $D_{10}$  を直径とする円  $C_{10}$  を描き、交点  $P_{11}$  と交点  $P_{12}$  を結ぶ線分  $D_{11}$  を直径とする円  $C_{11}$  を描く。ここで、交点間を直径とする円を描くのは、符号  $OB$  で示した想定しうる障害物のように、人工物が一般に直角の角を有する場合が多いため、その直角の物がロボット側に張り出すように存在し  
うる範囲を求めるためである。

そして、円 $C_{10}$ 、円 $C_{11}$ と同一中心でそれぞれ半径 $r$ だけ大きな円 $C_{20}$ 、 $C_{21}$ を描く。この半径 $r$ は、ロボット $R$ の大きさなどに基づいて適宜設定される。

5 詳細は後述するように、警戒領域 $PR$ は、およそこの仮想的障害物 $OB$ の角 $A$   $OB$ から線分 $D_{10}$ 、 $D_{11}$ 側に広がる領域に設定される。仮に実存する障害物 $OB$ の角が丸みを帯びている場合は、ロボット $R$ が障害物 $OB$ に干渉する可能性はより低くなるので、障害物 $OB$ は直角の角を有するとして警戒領域 $PR$ を決定すれば十分である。

そして、円 $C_{10}$ の中心 $O_{10}$ とロボット $R$ を結ぶ線分 $l_{10}$ 、円 $C_{11}$ の中心 $O_{11}$ とロボット $R$ を結ぶ線分 $l_{11}$ を仮想的に描く。さらに、第7図(c)に示すように、  
10 線分 $l_{10}$ と直交し、かつ円 $C_{20}$ と接する線分 $D_{10}'$ と直線 $L_{10}$ 、 $L_{11}$ との交点 $P_{10}'$ 、 $P_{11}'$ を求める。同様にして、線分 $l_{11}$ と直交し、かつ円 $C_{21}$ と接する線分 $D_{11}'$ と直線 $L_{11}$ 、 $L_{12}$ との交点 $p_{11}'$ 、 $p_{12}'$ を求める。そして、一つの放射状の直線上、例えば直線 $L_{11}$ 上において、交点 $P_{11}'$ 、 $p_{11}'$ のように2つある交点のうち、  
15 ロボット $R$ に近い側の交点 $p_{11}'$ を警戒領域 $PR$ の境界線とする。このように近い側の交点を選択するのは、ロボット $R$ の移動時により安全な方を選択したものである。そして、このような交点を繋いでいけば、警戒領域 $PR$ の境界( $P_{10}'$ — $p_{11}'$ — $p_{12}'$ を結んだ境界線 $PR_{10}$ )が決められ、この境界より障害物側が警戒領域 $PR$ となる。

マージン領域設定部112c(マージン領域設定手段)は、警戒領域 $PR$ から  
20 所定距離離れるまでの領域をマージン領域 $MG$ として設定する部分である。具体的には、第7図(d)に示すように、警戒領域 $PR$ の境界線 $PR_{10}$ をロボット $R$ 側に所定距離後退させた線 $PR_{11}$ を求め、境界線 $PR_{10}$ 、境界線 $PR_{11}$ 、線分 $L_{10}$ 、及び線分 $L_{12}$ で囲まれる領域をマージン領域 $MG$ として設定する。マージン領域 $MG$ は、ロボット $R$ が存在することはできるが、少し警戒領域 $PR$ 側へ移動すると、障害物に干渉する可能性がある領域なので、その場所への移動の場合には、  
25 それなりの対処をするようにロボット $R$ が判断する指標となる。

なお、後退させる所定距離は、ロボット $R$ の大きさ、形状、機能、移動速度、制動距離などにより適宜設定する。例えば、人型のロボット場合には、肩幅に手の振りの量を考慮して、90cmと設定するなどである。



安全領域設定部 1 1 2 d (安全領域設定手段) は、障害物から、前記したマージン領域MGよりさらに離れた領域を安全領域SFとして設定する部分である。具体的には、第7図(d)に示すように、境界線PR<sub>11</sub>、線分L<sub>10</sub>、及び線分L<sub>12</sub>で囲まれる領域(境界線PR<sub>11</sub>よりもロボットRに近い領域)を安全領域SFとして設定する。

このようにして、ある範囲について警戒領域PR、マージン領域MG、安全領域SFに分割した例を図示すると、第8図のようになる。第8図では、地図データ上で、境界線PR<sub>10</sub>よりも障害物側を警戒領域PR、境界線PR<sub>10</sub>と境界線PR<sub>11</sub>の間をマージン領域MG、境界線PR<sub>11</sub>よりロボットRに近い側を安全領域SFとして3つの領域に分割している。なお、この領域の分割は、必ずしもロボットRの周囲全周にわたってする必要は無く、指示者が移動目標地として指示した特定位置の周辺のみについて行えばよい。このように領域分割を必要な範囲(広さ)についてのみ行うことで、計算負荷が軽くなる。もちろん、領域分割を計算する広さは、CPU 100Aの演算能力、ロボットRの移動能力、移動環境の広さ、環境内の障害物の数などに応じて適宜設定すると良い。また、警戒領域PRは、第7図(c)で例示したように障害物の外周に基づいて設定されるだけでなく、ロボットRの歩行が困難な床面の凹凸や縁(例えば、ステージの縁)も障害物とみなされ、領域設定される。

警戒領域PR、マージン領域MG及び安全領域SFは固定されずに、移動に応じていずれかの領域が拡大されたり縮小されたりするようにしてもよい。例えば、警戒領域PRに実際に移動して何も支障がなかった場合は、その警戒領域PRに侵入した範囲に限って警戒領域PRからマージン領域MGとして設定できるように地図データベース150を更新したり、移動速度に応じてマージン領域MGなどの大きさを変化させるようにしてもよい。

また、領域設定は第8図に示したような3つの領域に分類して設定するのには限られず、他の数、例えば2つや5つの領域に分類して設定してもよい。また、障害物に接近するに従って移動容易度が連続的に低減し、それに応じてロボットRが徐々に移動速度を弱めるように構成してもよい。逆に、ロボットRが例えばマージン領域MG内から安全領域SF内に移動した場合、移動速度を上げててもよ

い。

行動決定部 1 1 3 は、移動容易度判断部 1 1 2 が判断した移動容易度に応じて行動を決定する機能を有する。行動決定部 1 1 3 の動作としては、様々なパターンを設定することができるが、例をいくつかあげると次のような場合が考えられる。

なお、以下の 1) ~ 9) の例において、移動容易度が「困難」「要注意」「安全」の場合とは、特定位置周辺を前記した 3 つの領域に分類した場合で当てはめると、それぞれ警戒領域 P R、マージン領域 M G、安全領域 S F と対応させることができる。すなわち、指示者によってロボット R が警戒領域 P R に移動するような指示が与えられた場合、移動容易度が「困難」とされ、マージン領域 M G に移動するような指示が与えられた場合、移動容易度が「要注意」とされ、安全領域 S F に移動するような指示が与えられた場合、移動容易度が「安全」と判断される。

なお、マージン領域 M G を「困難」と対応させてもよい。

1) 移動容易度が「困難」とであると判断された場合に、指示者に指示の再確認をするという行動を取る。例えば、指示者に対し、「移動が困難なので動きません」、「本当にそこへ移動してもいいですか？」または「もう一度指示してください」、「進路上に障害物を発見しました」などと発話する。

2) 移動容易度が「困難」とであると判断された場合に、とりあえず指示された特定位置に向かって移動し、安全領域 S F からマージン領域 M G、警戒領域 P R と安全性の低い領域に近づくに従って、段階的に移動速度を低下させるという行動を取る。移動速度を低下させる方法として歩幅を小さくする方法が一例として採りうる。

3) 移動容易度が「困難」とであると判断された場合に、とりあえず指示された特定位置に近付き、ある距離まで近付いたら、停止して、指示者に確認をするという行動を取る。例えば「ここでいいですか?」、「もっと移動した方がよいですか?」、「進路上に障害物が発見されました」などと発話する。なお、「ある距離まで近づく」代わりに警戒領域 P R とマージン領域 M G の境界や、指示位置に最も近い安全領域 S F 又はマージン領域 M G 内で停止するようにしてもよい。

また、ロボット R の問いかけに対して、所定時間指示者から何も応答が無い場

合には、ロボットRが再度問いかけたり、「応答が無いのでこの場所で停止します」と発声したり、元の位置に戻るなどのリセット行動をとるように構成してもよい。

4) 移動容易度が「要注意」と判断された場合に、2) または3) で説明した  
5 ような行動を取る。

5) 移動容易度が「困難」と判断された場合に、移動先となる特定位置を「要注意」の領域まで自動修正し、その後、移動する。

6) 移動容易度が「要注意」と判断された場合に、移動先となる特定位置を「安全」の領域まで自動修正し、その後、移動する。

10 7) 移動容易度が「困難」または「要注意」と判断された場合に、動作の選択肢を指示者に示して指示を待つ。例えば、「中止・一步移動・自動修正・続行のうちどれにしましょうか？」などと発話する。

8) 移動容易度が「困難」または「要注意」と判断された場合に、確実な運脚方法に変更する。例えば、通常、動歩行により運脚しているロボットであっても、  
15 静歩行による運脚方法に変更する。

9) 移動容易度が「安全」と判断された場合に、指示された特定位置まで移動する。

また、行動決定部113は、画像認識部120により認識された指示と、音声認識部130により認識された指示を比較して、指示内容が矛盾するような場合、  
20 例えば画像認識指示領域と音声認識指示領域がまったく重ならないような場合には、指示者に問い合わせをするなどの行動を決定する。このような場合には、例えば「もう一度指示してください」などと発話することを決定する。

さらに、行動決定部113は、移動指示に対する行動の決定だけではなく、画像認識部120や音声認識部130などから次々と入力される情報に応じて、  
25 ボットRの次の行動を決定する。例えば、指示者が話しかけてきたときに、音源定位部135が音源の位置の情報を出力してくるが、この信号の入力に応じ、ロボットRの向きを音源の向きへ変えるよう行動を決定する。

判断部114は、音声認識部130及び画像認識部120の認識結果に基づき、特定位置への移動が必要か否かを判断する部分である。

行動制御部 160 は、主制御部 110 で決定された行動に応じて、発話生成部 162 や移動制御部 161 に行動の指示を出力する。

5 移動制御部 161 は、行動制御部 160 の指示に応じ、脚部 R1、上体 R2、腕部 R3、頭部 R4 の各部のアクチュエータ（関節）に駆動信号を出力し、ロボット R を移動させる。行動制御部 160 の指示に応じたロボット R の歩行制御は、例えば出願人が出願した特開平 10-217161 号公報に開示された技術を用いて実現される。

10 発話生成部 162 は、行動制御部 160 の指示に応じ、記憶装置 100B に記憶された発話すべき文字列データから発話すべき音声信号を合成してスピーカ 45 に信号を出力する。

以上のように構成されたロボット R（制御ユニット 100）の動作について第 9 図及び第 10 図のフローチャートを参照しながら説明する。なお、第 9 図は、指示を認識するまでの処理を示したフローチャートであり、第 10 図は、認識した指示に対する応答処理を示したフローチャートである。

15 まず、第 9 図を参照して、指示を認識するまでの処理（指示内容識別ステップ）を説明する。

指示者がロボット R に対して音声及びジェスチャにより指示を行うと、音声マイク 44 から入力される（ステップ S101）。そして、音声認識部 130 で音声と言葉として認識されるとともに、音源定位部 135 において、音源（指示者）の位置が認識される（ステップ S102）。次に、音声による指示の内容を認識した結果、意味が通じる内容に認識できたかどうか主制御部 110 で判断される（ステップ S103）。意味が通じない場合には（ステップ S103, No）、聞き取り間違いがあるので、主制御部 110（行動決定部 113）において、指示者に聞き返すことを決定し、行動制御部 160、発話生成部 162 を通じてスピーカ 45 から指示者に音声で確認の応答をする。例えば、「もう一度言ってください」のように発話する（ステップ S104）。

意味が通じる内容に認識できた場合には（ステップ S103, Yes）、音源定位部 135 が認識した音源（指示者）の位置を注視するようにロボット R の向きを変える（ステップ S105）。なお、音声認識処理と指示者注視処理は同時に行

ってもよい。

そして、指示範囲特定部 131 により、音声の指示語により指示された範囲を  
5 絞り込む（ステップ S106、指示範囲特定ステップ）。例えば、指示が「そのの  
ボールを拾ってください」であれば、「そこ」という指示語を抽出して第 5 図（c）  
の c<sub>1</sub> で示したような範囲に指示範囲を絞り込む。

次に、CCD カメラ 43 で撮像した画像が画像入力部 127 を介して入力され  
る（ステップ S107）。そして、画像認識部 120 において、距離認識、移動物  
体の認識、ジェスチャの認識、指示者の姿勢の認識、指示者の顔領域の認識、指  
示領域の認識などを行い、これらの情報から総合して指示内容と、指示領域、方  
10 向または位置を特定する（ステップ S108、画像認識ステップ）。

次に、ステップ S108 において画像による指示が認識できたかどうかを判断  
し（ステップ S109）、指示者がロボット R に近すぎて、指示者の手の動きなど  
が撮像範囲からはみ出す等の理由で指示を認識できないときは（ステップ S10  
9, No）、主制御部 110 において、例えば「もう少し離れてください」や「も  
15 う一度指示してください」と発話することが決定される。この決定に従い、行動  
制御部 160、発話生成部 162 を介してスピーカ 45 から発声される（ステッ  
プ S110）。

次に、画像から指示が認識できた場合には、（ステップ S109, Yes）、音  
声により認識した指示内容と画像により認識した指示内容が一致しているか（矛  
20 盾していないか）特定位置決定部 111 により判断される（ステップ S111）。  
指示内容が一致していない場合には（ステップ S111, No）、主制御部 110  
において、「もう一度指示してください」や「音声とジェスチャの指示内容が一致  
しません」と発話することが決定される。この決定に従い、行動制御部 160、  
発話生成部 162 を介してスピーカ 45 から発声される（ステップ S112）。指  
25 示内容が一致していた場合には（ステップ S111, Yes）、第 10 図の認識し  
た指示に対する応答処理に進む。なお、音声認識処理と画像認識処理は同時に行  
うように決定してもよいし、画像認識処理を先に行うようにしてもよい。

主制御部 110（行動決定部 113）は、認識した指示内容が移動指示、又は、  
移動が必要な指示かどうかを判断し（ステップ S201）、移動指示ではなかった

場合には（ステップS 2 0 1, N o）、指示に対応した行動を決定する。そして、行動制御部1 6 0、移動制御部1 6 1、発話制御部1 6 2等に行動の指示を出し、ロボットRが動作する（ステップS 2 0 2）。たとえば、指示者が手を振って「やあ」と言った場合には、指示者の方に向けて手を振り返すなどの動作を行う。

- 5 指示者の指示が移動指示であった場合には（ステップS 2 0 1, Y e s）、地図データベース1 5 0を参照し、ロボットRと指示位置の周囲の地図データを取得する（ステップS 2 0 3）。

- 次に、特定位置決定部1 1 1により、画像認識指示領域と、音声認識指示領域の論理積をとり、指示範囲を絞り込む。そして、必要に応じてさらに目標物を検索するなどして（ステップS 2 0 4）、移動先として指示された特定位置、又は指示領域内の特定物から決まる移動すべき特定位置を決定する（ステップS 2 0 5）。
- 10

- 次に、特定位置の周辺の領域を移動容易度判断部1 1 2により、第7図及び第8図に示したような「警戒領域P R」「マージン領域M G」「安全領域S F」の3つの領域に分類する（ステップS 2 0 6、障害物認識ステップ、警戒領域設定ステップ、マージン領域設定ステップ、安全領域設定ステップ）。
- 15

- 次に、特定位置が「安全領域S F」かどうかを判断し（ステップS 2 0 7、移動容易度判断ステップ）、「安全領域S F」ではなかった場合（ステップS 2 0 7, N o）、すなわち「警戒領域P R」または「マージン領域M G」であった場合には、対応する行動を取るように主制御部（行動決定部1 1 3）が行動を決定する（ステップS 2 0 8、行動決定ステップ）。例えば、指示者に対して「移動が困難なので動けません」などと発話するよう決定する。この決定に従い、行動制御部1 6 0、発話生成部1 6 2を通じてスピーカ4 5から発声される。
- 20

- 特定位置が「安全領域S F」であった場合には（ステップS 2 0 7, Y e s）、第7図及び第8図に示す作成した領域データを参考にして、主制御部1 1 0で移動ルートを計画し（ステップS 2 0 9、行動決定ステップ）、移動ルートが問題ないかどうか確認する（ステップS 2 1 0、行動決定ステップ）。たとえば、移動ルートの途中に地図上に無い障害物があったり、段差があったりしないかを確認する。確認の結果、問題があった場合は（ステップS 2 1 0, N o）、対応する行動を取るように主制御部1 1 0（行動決定部1 1 3）が行動を決定し、ロボットR
- 25

を制御する。例えば、もう一度移動ルートを計画し直したり、移動できる位置まで移動した後、指示者に対しどうするか問いかけたりする。

移動ルートが問題なかった場合には（ステップS 2 1 0、Y e s）、主制御部 1 1 0（行動決定部 1 1 3）は特定位置まで移動するよう、行動制御部 1 6 0、移動制御部 1 6 1 に指示を出し、移動制御部 1 6 1 により脚部 R 3 などの各部が駆動されてロボット R が移動する。

このように、本実施形態のロボット R（制御ユニット 1 0 0）によれば、ロボットに特定位置への移動指示を与えた場合に、地図データを利用してその特定位置への移動容易度を判定し、行動を決定する。そのため、ロボット R が指示された通りに移動するのではなく、自分で特定位置の安全性を確認したうえで行動することができる。したがって、ロボット R の安全性が高まる。別の言い方をすれば、移動先の特性（安全領域、マージン領域、警戒領域などの安全性）に応じて移動態様を変えるので、確実に移動することができる。

また、指示者が指示を誤った場合でも、同様にロボット R 自身が特定位置への移動容易度を確認するので、障害物と接触することによるロボット R の損傷が防止される。さらに、指示者に確認の問い合わせをするので、指示者との適切なコミュニケーションを図ることができる。

また、指示語により移動指示を出した場合でも、指示語により指示された特定位置を絞り込み、かつジェスチャなどにより指示された特定位置と照合するので、特定位置の認識が正確になるとともに、指示者が指示を間違えたことも認識でき、不要な移動を防止して安全を確保し、また指示者と適切なコミュニケーションをとることもできる。さらに、指示者が細かな指示を出さなくても簡単な指示語を用いて容易にロボットを移動させることができる。

また、移動容易度に応じて周囲の領域を 3 段階に分けることで、移動容易度に応じた適切な対応をとることができる。すなわち、実施形態で例示したようなマージン領域を設定することで、安全領域を極力大きくして迅速な移動ができるとともに、警戒領域を最小限にすることができる。その上で、マージン領域への移動に際し、慎重に動いたり、途中で確認したりすることで、マージン領域への移動も安全にこなすことができる。

以上、本発明の実施の形態について説明したが、本発明は前記した実施形態には限定されず、適宜変更して実施することが可能である。例えば、ロボットRは、人間型である必要はなく、動物型でも良いし、車輪により移動するタイプでも構わない。

- 5      また、制御ユニット100は、行動制御部160に行動の指示をする際に、これからロボットRが行動しようとする予定を発話するように指示する図示しない行動予定伝達部（行動予定伝達手段）を主制御部110に有するように構成することもできる。このようにすれば、ロボットRの行動が行動決定部113で決定されるときに、行動予定伝達部（行動予定伝達手段）でその行動予定を出力する
- 10      ように決定し、この行動（移動など）と出力（発話など）を行動制御部160に指示する。そして、ロボットRが移動しようとしている目的地が図示しないモニターに映し出され、もしくは発話生成部162を介してスピーカ45により、例えば「前方5m、右3mの地点に移動しようとしています」と発話される。このとき、同時に目的地を指差すようにしてもよい。したがって、指示者又は第三
- 15      者は、ロボットRが指示通りに移動しようとしているのか否かを確認することができる。指示者の意図しない移動が予定されている場合は、再度指示を出したり、移動の停止を命じたりするものとする。また、このような行動予定の出力は、指示者の問いかけにより行うように構成しても良い。なお、制御ユニット100は、ロボットRの外部に設けたコンピュータが有し、ロボットRから無線通信で得ら
- 20      れた情報に基づいて第9図及び第10図の一部又は全部の処理を該コンピュータが実行するようにしてもよい。また、第4図に示した各機能は、ハードウェアで構成してもよいし、ソフトウェアで構成してもよい。

#### 産業上の利用可能性

- 25      以上詳述したとおり、本発明によれば、指示者の指示内容を音声及び画像に基づいて的確に認識し、状況に応じた行動を可能にするロボットの制御装置、ロボット制御方法、及びロボット制御プログラムを提供することができる。具体的には、本発明のロボットは、移動容易度に応じた対応をとり、ロボットの安全性の向上を図ることができる。また、障害物からの距離に応じて領域を設定し、指示



- された特定位置が含まれる領域に応じてロボットが行動することで、適切な対応をすることができる。また、ロボット周囲を警戒領域と、マージン領域と、安全領域の3つに分類することにより、ロボットが指示された特定位置に応じて適切な対応をすることができる。さらに、人工物の形状が考慮されるので、ロボット
- 5 がより安全な行動をとることができる。また、ロボットが、自分の存在する領域に応じた適切な行動をとることができる。また、指示語を認識することで、指示者の指示が適切かどうかをより詳細に認識できるとともに、指示された特定位置を容易かつ正確に認識することができる。また、指示者が細かな指示をする必要が無くなり、指示者の負担が軽くなる。さらに、ロボットの周囲の者がロボット
- 10 の行動予定を知ることができるので、指示が正確に伝わったかがわかる。

したがって、さまざまな分野の多様な目的に応じて、高度な行動制御が可能な、自律移動型のロボットを提供することが可能となる。

## 請求の範囲

1. マイクと、撮像装置と、自己位置検出装置とを有するロボットを制御するロボット制御装置であって、

5 前記マイクにより集音した音に基づいて指示者の指示内容を認識する音声認識部と、

前記撮像装置により撮像した画像に基づいて指示者の指示内容を認識する画像認識部と、

10 前記自己位置検出装置からの出力に基づいて前記ロボットの現在位置を推定する自己位置推定部と、

少なくとも障害物の位置が登録された地図データを保持した地図データベースと、

前記音声認識部及び前記画像認識部の認識結果に基づき、特定位置への移動が必要か否かを判断する判断部と、

15 前記判断部で、特定位置への移動が必要であると判断された場合、前記自己位置推定部で推定した現在位置と、前記地図データとに基づいて前記特定位置への移動容易度を判断する移動容易度判断部と、

移動容易度判断部が判断した移動容易度に応じて行動を決定する行動決定部と、

前記行動決定部の決定に応じた行動を実行する行動制御部と、

20 を有して構成されたことを特徴とするロボット制御装置。

2. 前記移動容易度判断部は、前記特定位置への移動ルートの周囲にある障害物の位置を前記地図データベースから読み出し、前記障害物からの距離に基づいて少なくとも2つ以上の領域を設定し、

25 前記行動決定部は、前記特定位置が含まれる領域及び前記ロボットが存在する領域に応じて行動を決定するよう構成されたことを特徴とする請求の範囲第1項に記載のロボット制御装置。

3. 前記移動容易度判断部は、

前記自己位置推定部で推定した前記ロボットの現在位置及び前記地図データから、前記特定位置への移動ルートの周囲にある障害物を認識する障害物認識部と、

- 5 前記障害物認識部が認識した障害物の位置に基づき、前記ロボットが存在すれば前記障害物に干渉する可能性がある領域を警戒領域として設定する警戒領域設定部と、

前記警戒領域から所定距離離れるまでの領域をマージン領域として設定するマージン領域設定部と、

- 10 前記障害物から前記マージン領域よりも離れた領域を安全領域として設定する安全領域設定部とを有し、

前記特定位置が含まれる領域、及び前記ロボットが存在する領域が、それぞれ前記警戒領域、マージン領域、安全領域のいずれに該当するかに基づき、前記特定位置への移動容易度を判断することを特徴とする請求の範囲第1項に記載のロボット制御装置。

15

4. 前記警戒領域設定部は、障害物の表面の代表点間を直径とする円の位置を求め、この円の位置を利用して前記警戒領域を設定することを特徴とする請求の範囲第3項に記載のロボット制御装置。

- 20 5. 前記行動決定部は、移動、移動拒否の応答、指示の再確認、停止、減速、加速の少なくともいずれか1つの行動を決定することを特徴とする請求の範囲第1項に記載のロボット制御装置。

- 25 6. 前記音声認識部は、指示語により指示領域を絞り込む指示範囲特定部を有し、前記行動決定部は、前記指示範囲特定部により絞り込まれた前記指示領域と、前記画像認識部で認識した指示領域との論理積の領域から特定位置を認識するよう構成されたことを特徴とする請求の範囲第1項に記載のロボット制御装置。

7. 前記行動制御部に行動予定を出力させる行動予定伝達部をさらに有することを特徴とする請求の範囲第1項に記載のロボット制御装置。

5 8. マイクと、撮像装置と、自己位置検出装置とを有するロボットを制御するロボット制御方法であって、

前記マイクにより集音した音に基づいて指示者の指示内容を認識し、前記撮像装置により撮像した画像に基づいて指示者の指示内容を認識し、前記自己位置検出装置からの出力に基づいて前記ロボットの現在位置を推定し、前記音で認識した指示内容と、前記画像から認識した指示内容から、特定位置への移動が必要な指示か否かを判断する指示内容識別ステップと、

10 前記指示内容識別ステップにおいて、特定位置への移動が必要な指示と判断された場合に、前記自己位置検出装置からの出力に基づき推定した現在位置と、地図データベースとして備えられ少なくとも障害物の位置が登録された地図データとに基づいて前記特定位置への移動容易度を判断する移動容易度判断ステップと、

15 前記移動容易度判断ステップが判断した移動容易度に応じて行動を決定する行動決定ステップと、

前記行動決定ステップの決定に応じた行動を実行する行動制御ステップと、を有することを特徴とするロボット制御方法。

20 9. 前記移動容易度判断ステップは、

前記特定位置への移動ルートの周囲にある障害物の位置を前記地図データベースから読み出し、前記障害物からの距離に基づいて少なくとも2つ以上の領域を設定すること、及び、

25 前記行動決定ステップは、前記特定位置が含まれる領域及び前記ロボットが存在する領域に応じて行動を決定することを特徴とする請求の範囲第8項に記載のロボット制御方法。

10. 前記移動容易度判断ステップは、

前記自己位置検出装置に基づいて推定した前記ロボットの現在位置及び前記地

図データから、前記特定位置への移動ルートの周囲にある障害物を認識する障害物認識ステップと、

前記障害物認識ステップで認識した障害物の位置に基づき、前記ロボットが存在すれば前記障害物に干渉する可能性がある領域を警戒領域として設定する警戒

5 領域設定ステップと、

前記警戒領域から所定距離離れるまでの領域をマージン領域として設定するマージン領域設定ステップと、

前記障害物から前記マージン領域よりも離れた領域を安全領域として設定する安全領域設定ステップと、

10 前記特定位置が含まれる領域、及び前記ロボットが存在する領域が、それぞれ前記警戒領域、マージン領域、安全領域のいずれに該当するかに基づき、前記特定位置への移動容易度を判断するステップと、を有することを特徴とする請求の範囲第8項に記載のロボット制御方法。

15 1 1. 前記警戒領域設定ステップは、障害物の表面の代表点間を直径とする円の位置を求め、この円の位置を利用して前記警戒領域を設定することを特徴とする請求の範囲第10項に記載のロボット制御方法。

20 1 2. 前記行動決定ステップは、移動、移動拒否の応答、指示の再確認、停止、減速、加速の少なくともいずれか1つの行動を決定することを特徴とする請求の範囲第8項に記載のロボット制御方法。

25 1 3. 前記指示内容認識ステップは、前記音に含まれる指示語により指示領域を絞り込む指示範囲特定ステップと、前記画像から指示領域を絞り込む画像認識ステップとを有し、前記行動決定ステップは、前記指示範囲特定ステップにより絞り込まれた指示領域と、前記画像認識ステップで認識した指示領域との論理積の領域から特定位置を認識することを特徴とする請求の範囲第8項に記載のロボット制御方法。

1 4. 前記行動制御ステップは、前記行動決定ステップにより決定された行動予定を出力する行動予定伝達ステップを有することを特徴とする請求の範囲第8項に記載のロボット制御方法。

5 1 5. マイクと、撮像装置と、自己位置検出装置とを有するロボットを制御するため、前記ロボットに搭載されたコンピュータに、請求の範囲第8項から第14項に記載の方法を実行させることを特徴とするロボット制御プログラム。

10 1 6. マイクと、撮像装置と、自己位置検出装置とを有するロボットを制御するため、前記ロボットに搭載されたコンピュータを、

前記マイクにより集音した音に基づいて指示者の指示内容を認識する音声認識手段と、

前記撮像装置により撮像した画像に基づいて指示者の指示内容を認識する画像認識手段と、

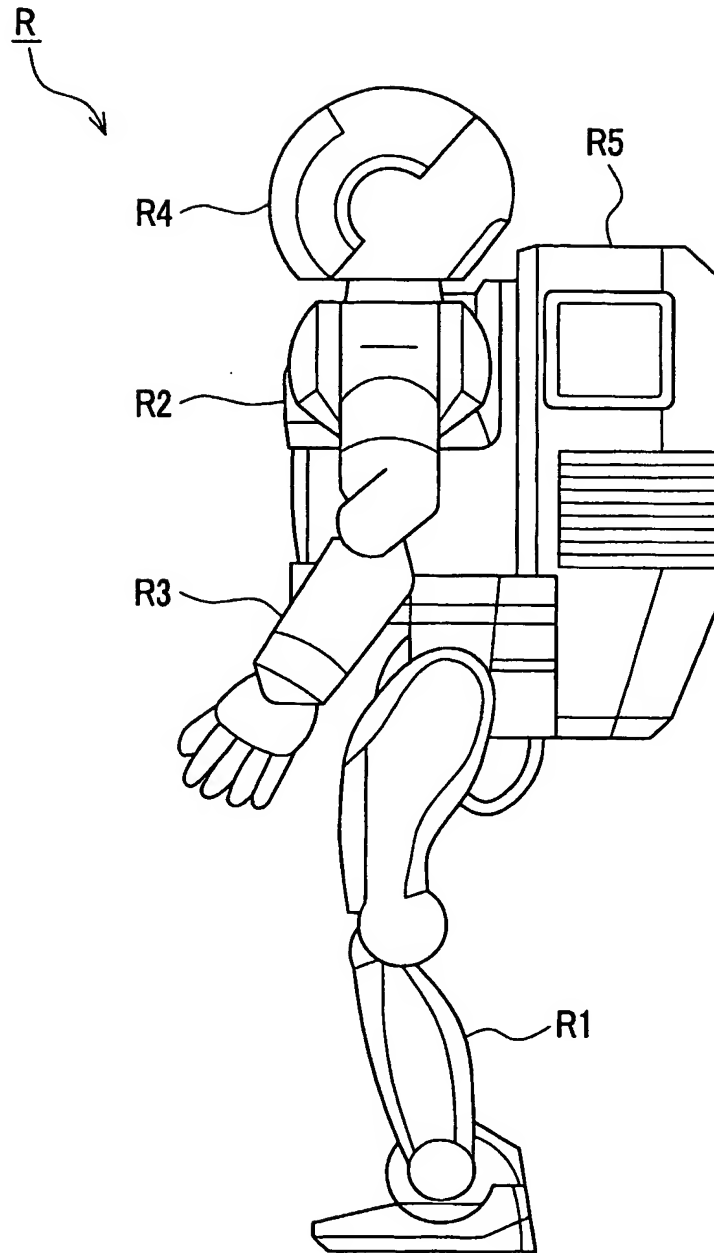
15 前記自己位置検出装置からの出力に基づいて前記ロボットの現在位置を推定する自己位置推定手段と、

前記音声認識手段及び前記画像認識手段の認識結果、並びに前記自己位置推定部により推定された前記ロボットの現在位置に基づき、特定位置への移動が必要か否かを判断する判断手段と、

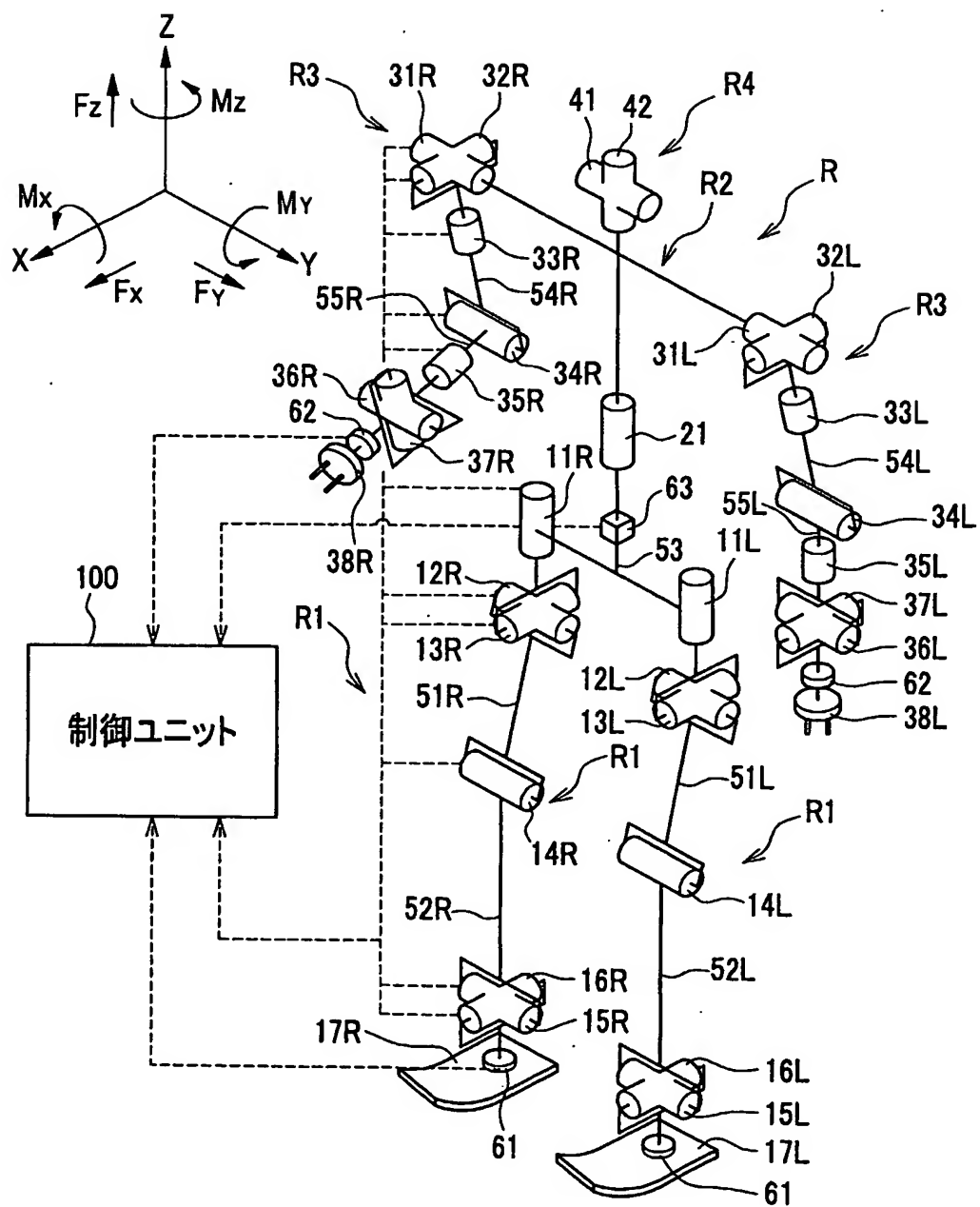
20 前記判断手段で、特定位置への移動が必要であると判断された場合、前記自己位置推定手段で推定した現在位置と、地図データベースとして備えられ少なくとも障害物の位置が登録された地図データとに基づいて前記特定位置への移動容易度を判断する移動容易度判断手段と、

25 前記移動容易度判断手段が判断した移動容易度に応じて行動を決定する行動決定手段として機能させることを特徴とするロボット制御プログラム。

# 第1図

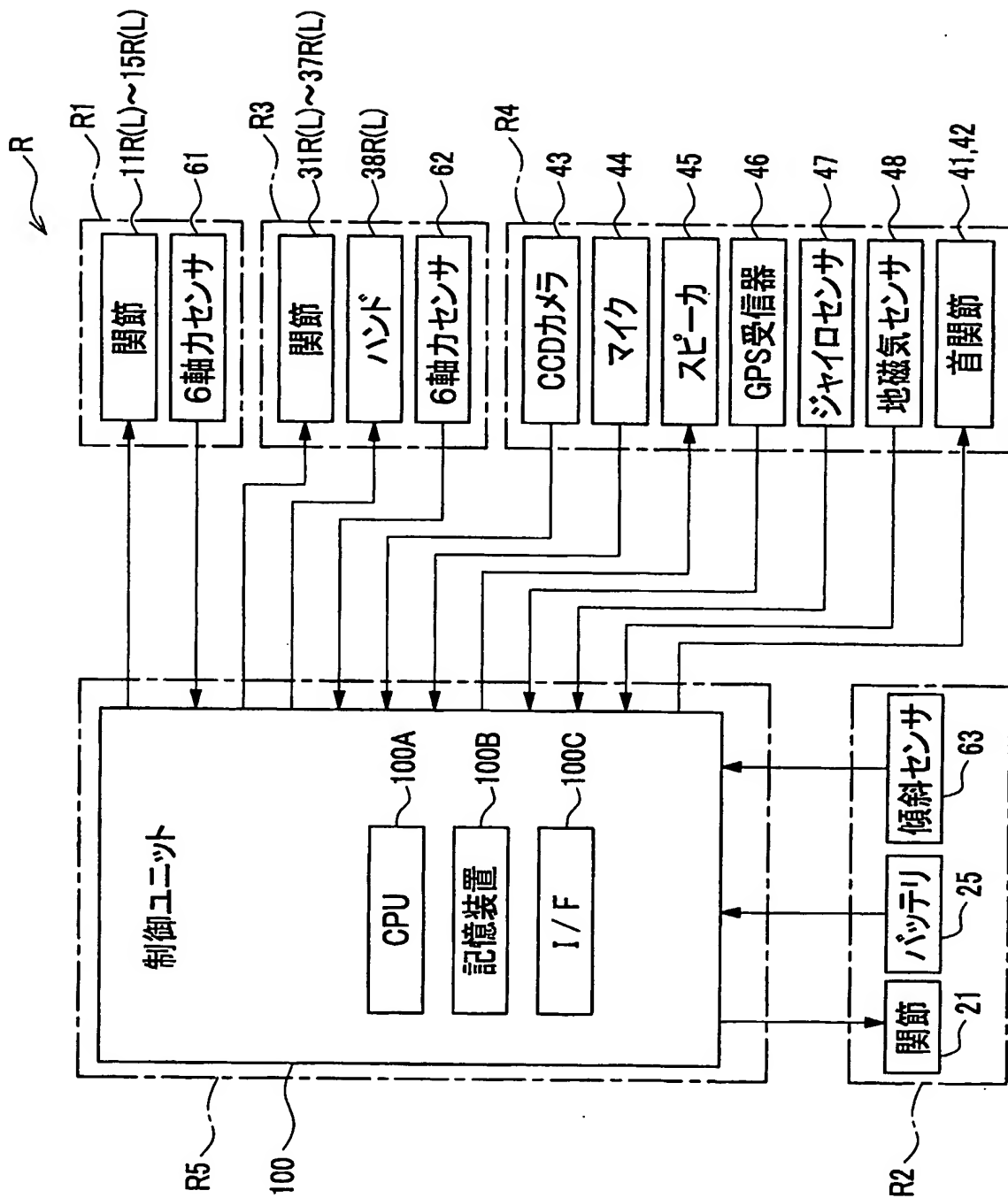


## 第2図

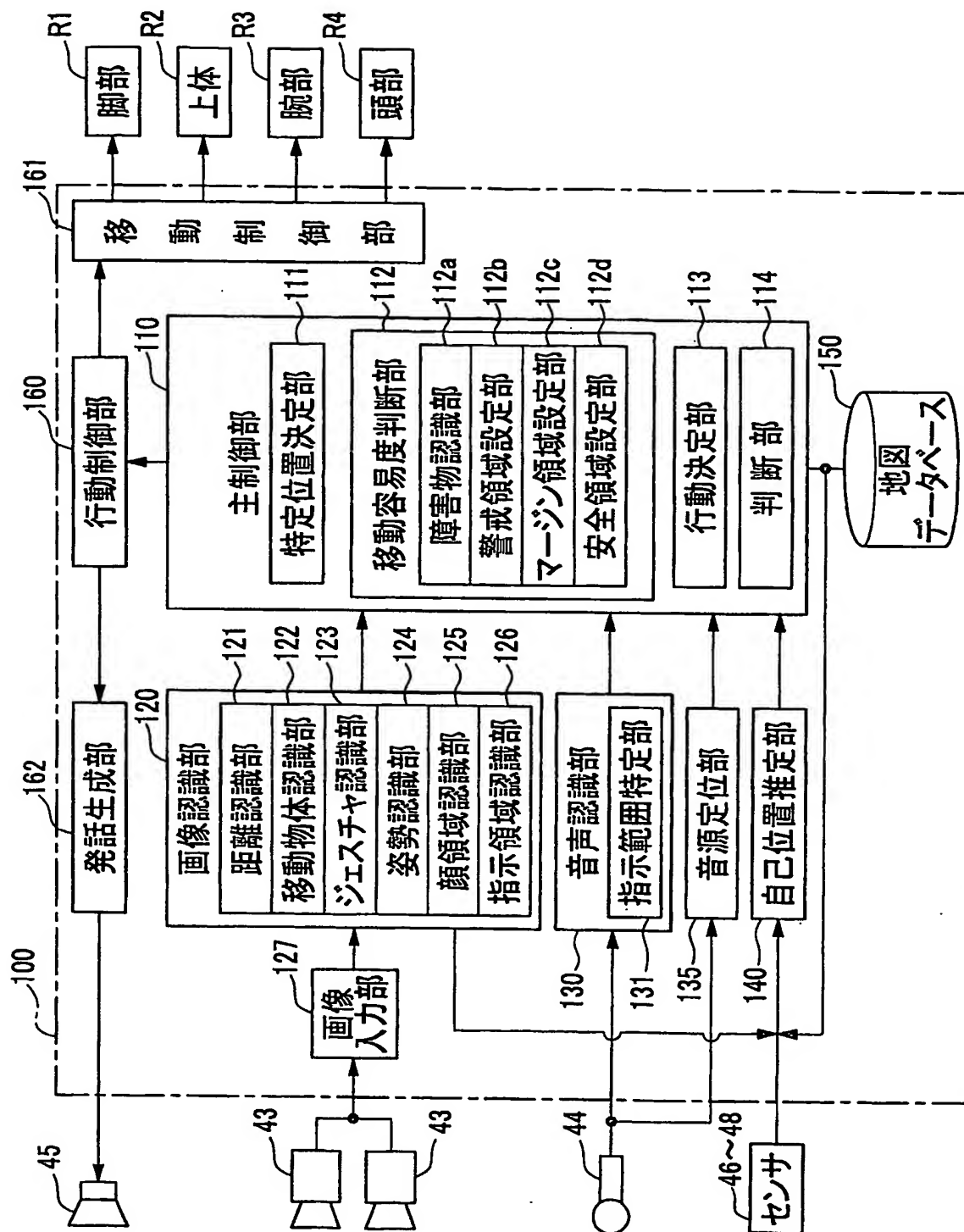




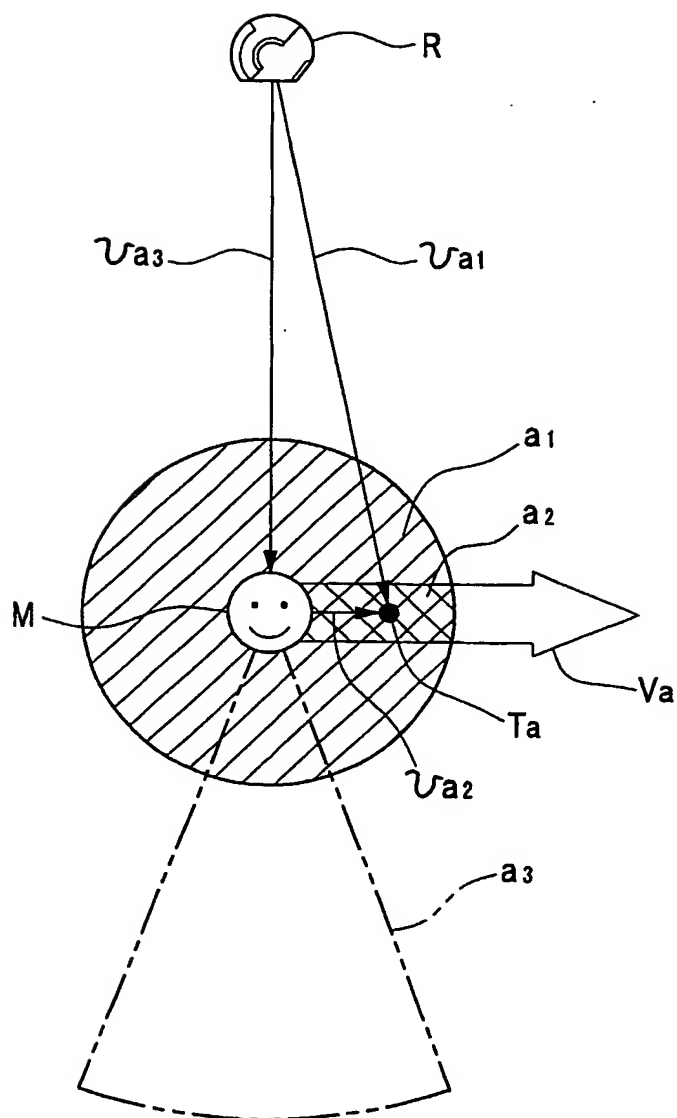
第3図



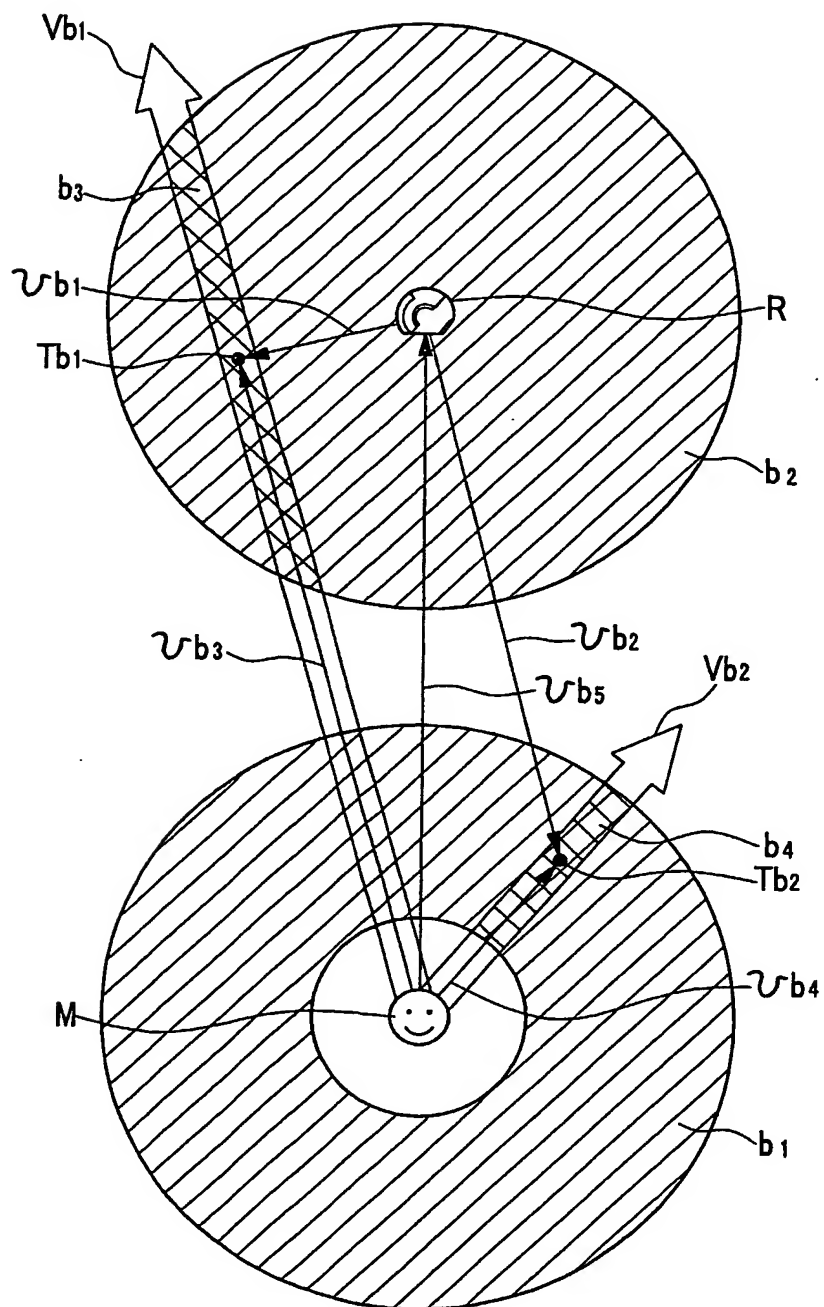
第4図



## 第5図

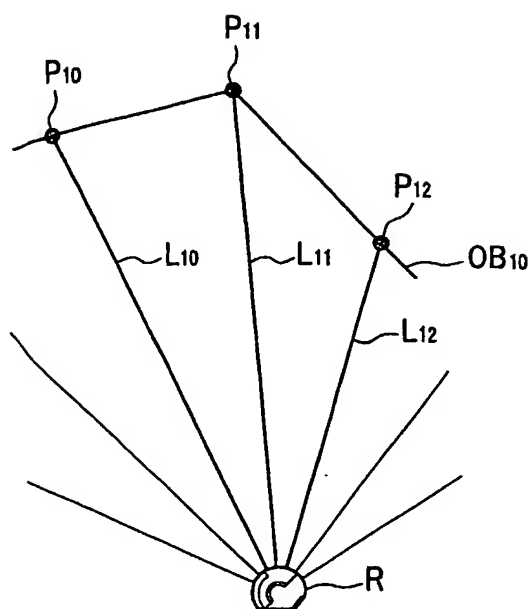


第6図

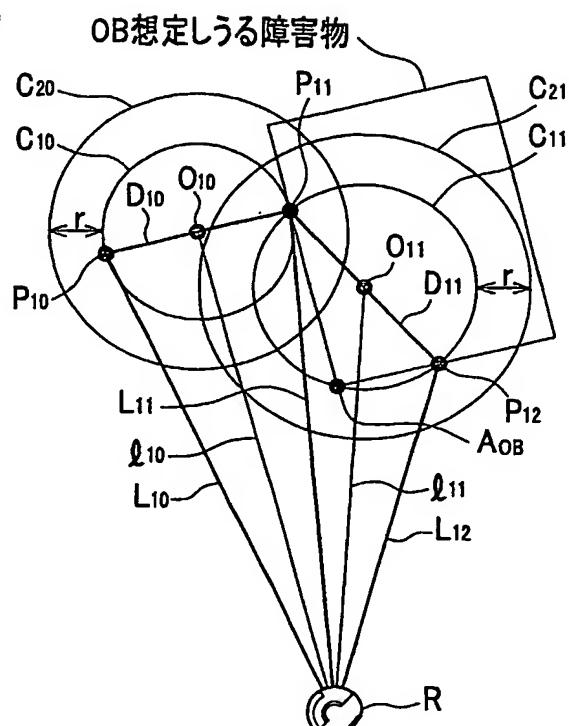


## 第7図

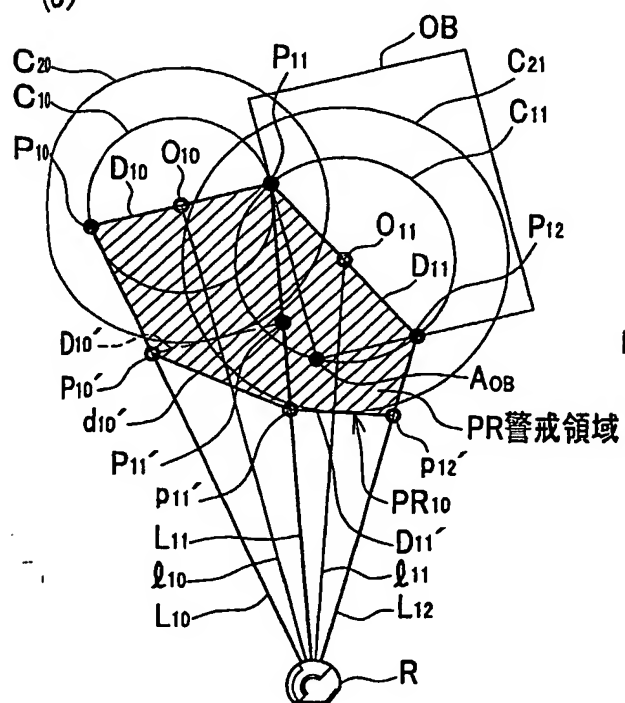
(a)



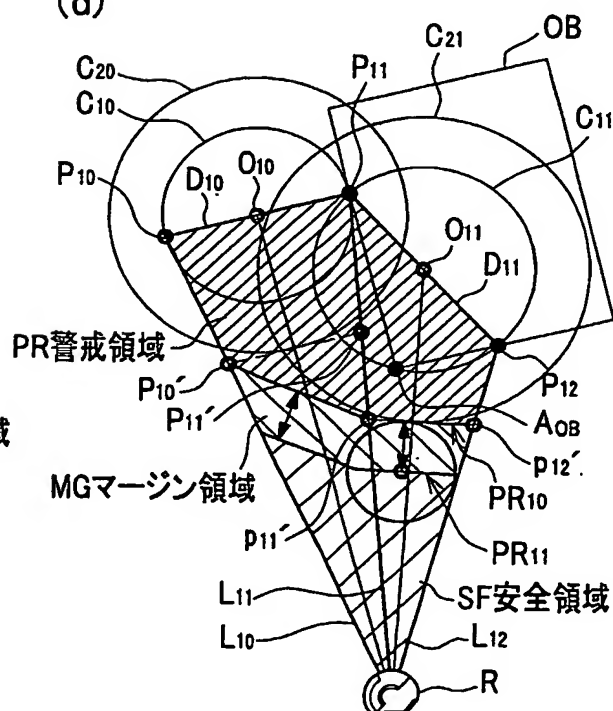
(b)



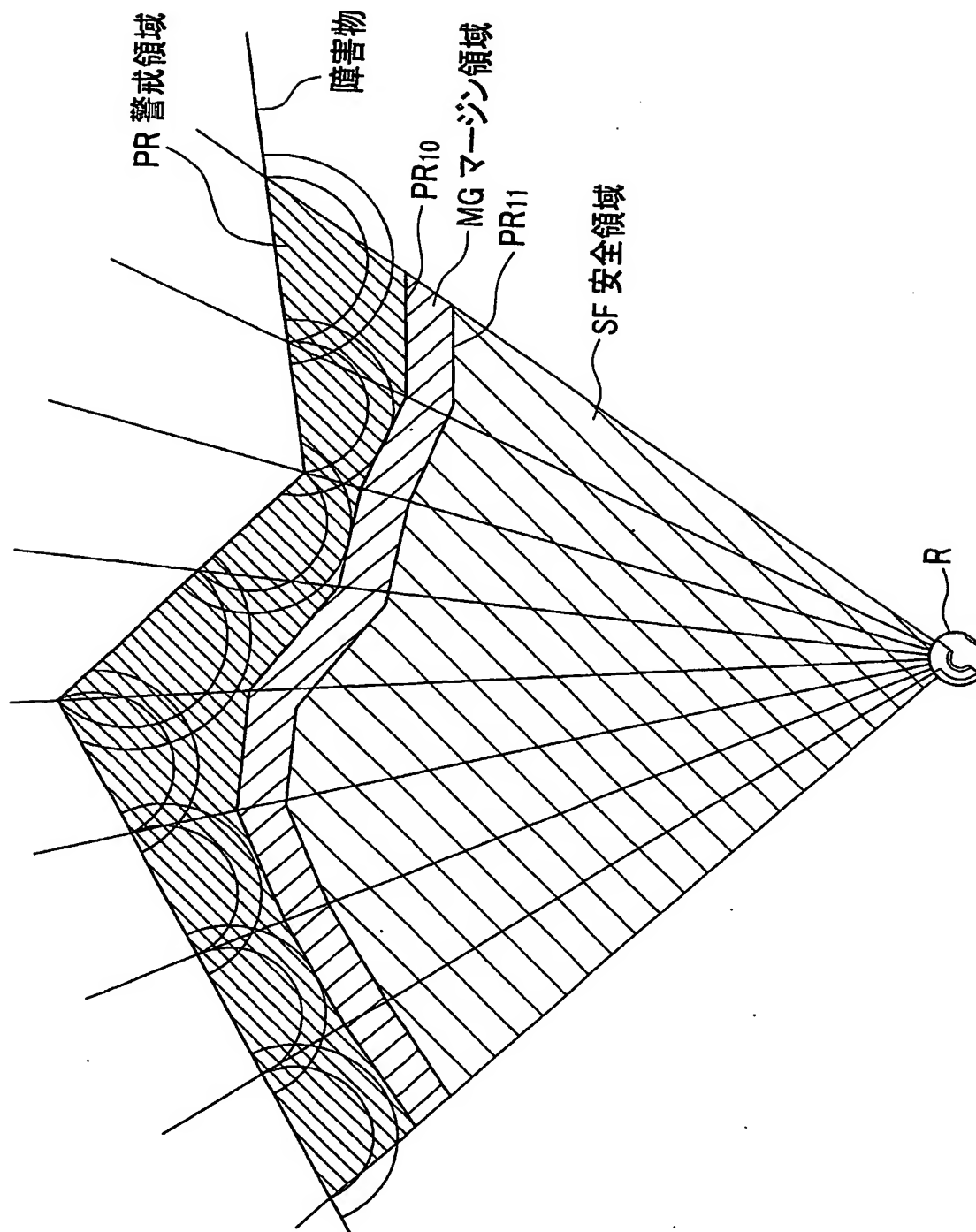
(c)



(d)

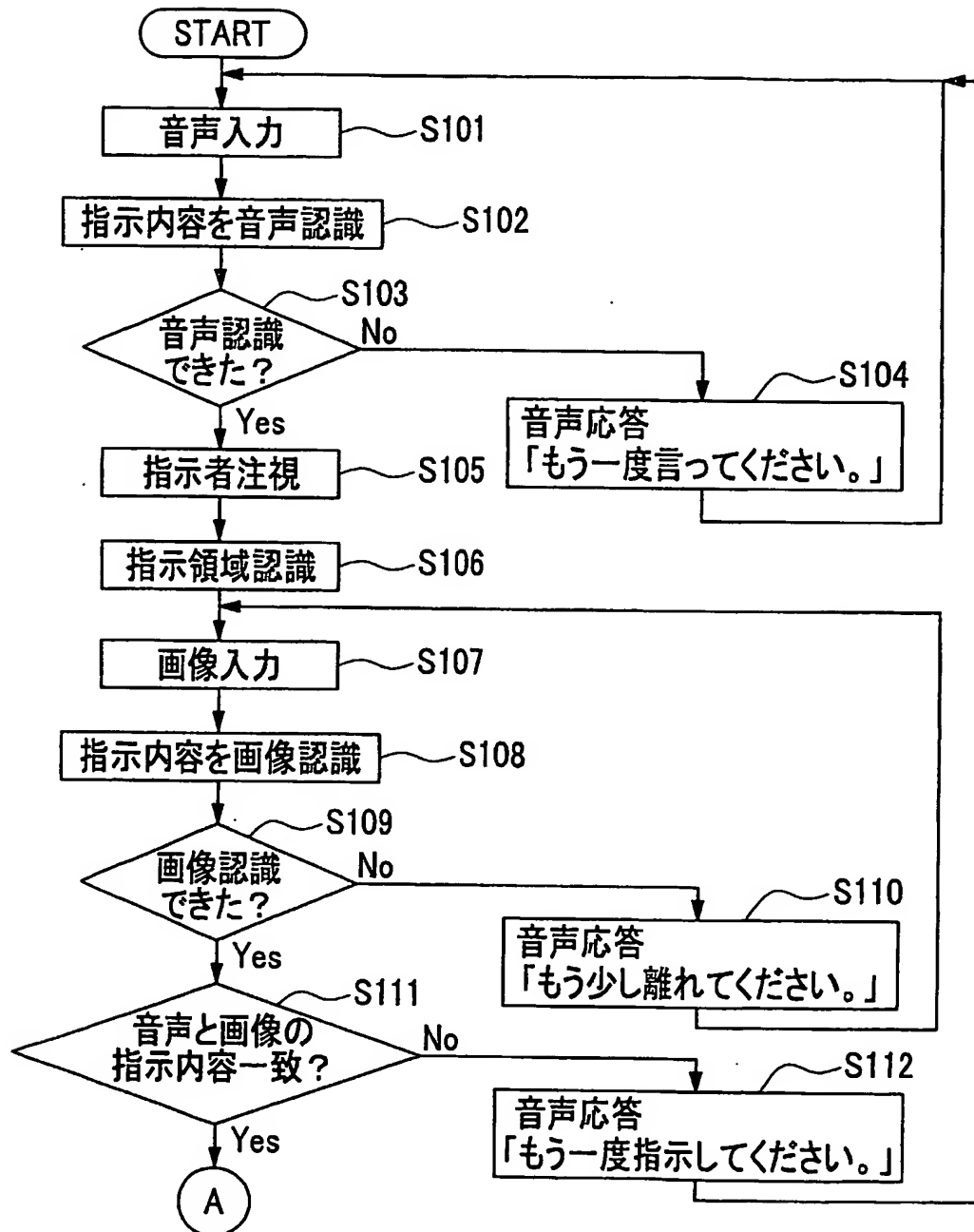


第8図

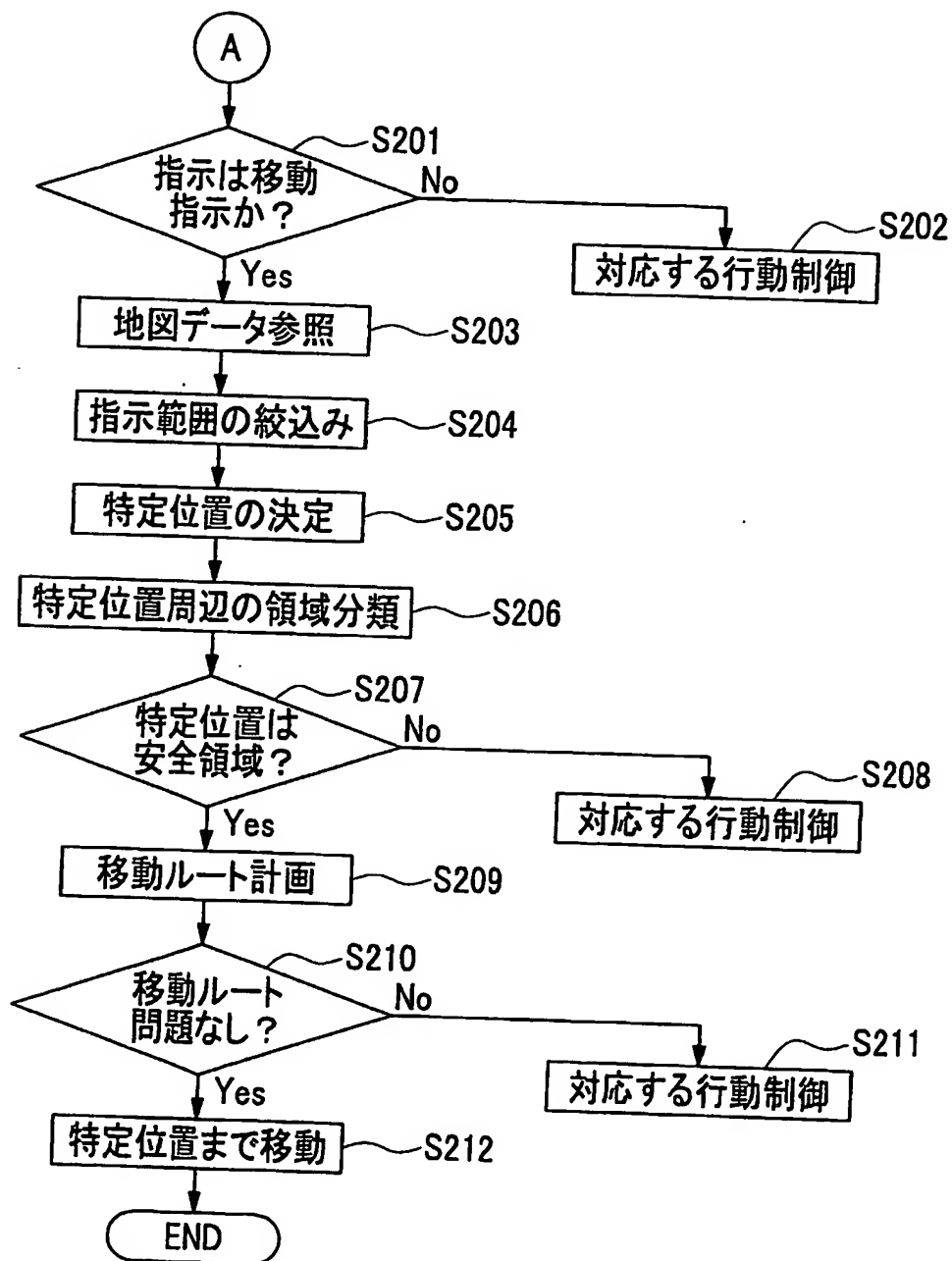


## 第9図

指示を認識するまでの処理



## 第10図

認識した指示に対する応答処理



REC'D 14 APR 2005

WIPO PCT

特許性に関する国際予備報告（特許協力条約第二章）

(法第12条、法施行規則第56条)  
〔PCT36条及びPCT規則70〕

出願人又は代理人 の書類記号 C38915	今後の手続きについては、様式PCT/IPEA/416を参照すること。	
国際出願番号 PCT/JPO3/15484	国際出願日 (日.月.年) 03.12.03	優先日 (日.月.年) 10.12.02
国際特許分類 (IPC) Int Cl <sup>7</sup> B25J13/00, 5/00, G06T7/20		
出願人 (氏名又は名称) 本田技研工業株式会社		

1. この報告書は、PCT35条に基づきこの国際予備審査機関で作成された国際予備審査報告である。  
法施行規則第57条（PCT36条）の規定に従い送付する。
2. この国際予備審査報告は、この表紙を含めて全部で 3 ページからなる。
3. この報告には次の附属物件も添付されている。
- a ☐ 附属書類は全部で \_\_\_\_\_ ページである。
- ☐ 補正されて、この報告の基礎とされた及び/又はこの国際予備審査機関が認めた訂正を含む明細書、請求の範囲及び/又は図面の用紙（PCT規則70.16及び実施細則第607号参照）
- ☐ 第I欄4.及び補充欄に示したように、出願時における国際出願の開示の範囲を超えた補正を含むものとこの国際予備審査機関が認定した差替え用紙
- b ☐ 電子媒体は全部で \_\_\_\_\_ (電子媒体の種類、数を示す)。  
配列表に関する補充欄に示すように、コンピュータ読み取り可能な形式による配列表又は配列表に関連するテーブルを含む。（実施細則第802号参照）

4. この国際予備審査報告は、次の内容を含む。

- ☒ 第I欄 国際予備審査報告の基礎
- ☐ 第II欄 優先権
- ☐ 第III欄 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての国際予備審査報告の不作成
- ☐ 第IV欄 発明の単一性の欠如
- ☒ 第V欄 PCT35条(2)に規定する新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての見解、それを裏付けるための文献及び説明
- ☐ 第VI欄 ある種の引用文献
- ☐ 第VII欄 国際出願の不備
- ☐ 第VIII欄 国際出願に対する意見

国際予備審査の請求書を受理した日 27.05.2004	国際予備審査報告を作成した日 08.03.2005		
名称及びあて先 日本国特許庁 (IPEA/JP) 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号	特許庁審査官 (権限のある職員) 八木 誠	3C	9348
電話番号 03-3581-1101 内線 3324			

第I欄 報告の基礎

1. この国際予備審査報告は、下記に示す場合を除くほか、国際出願の言語を基礎とした。

☐ この報告は、\_\_\_\_\_ 語による翻訳文を基礎とした。  
それは、次の目的で提出された翻訳文の言語である。

- ☐ PCT規則12.3及び23.1(b)にいう国際調査  
☐ PCT規則12.4にいう国際公開  
☐ PCT規則55.2又は55.3にいう国際予備審査

2. この報告は下記の出願書類を基礎とした。(法第6条(PCT14条)の規定に基づく命令に応答するために提出された差替え用紙は、この報告において「出願時」とし、この報告に添付していない。)

☒ 出願時の国際出願書類

☐ 明細書

第 \_\_\_\_\_ ページ、出願時に提出されたもの  
第 \_\_\_\_\_ ページ\*、 \_\_\_\_\_ 付かで国際予備審査機関が受理したもの  
第 \_\_\_\_\_ ページ\*、 \_\_\_\_\_ 付かで国際予備審査機関が受理したもの

☐ 請求の範囲

第 \_\_\_\_\_ 項、出願時に提出されたもの  
第 \_\_\_\_\_ 項\*、PCT19条の規定に基づき補正されたもの  
第 \_\_\_\_\_ 項\*、 \_\_\_\_\_ 付かで国際予備審査機関が受理したもの  
第 \_\_\_\_\_ 項\*、 \_\_\_\_\_ 付かで国際予備審査機関が受理したもの

☐ 図面

第 \_\_\_\_\_ ページ/図、出願時に提出されたもの  
第 \_\_\_\_\_ ページ/図\*、 \_\_\_\_\_ 付かで国際予備審査機関が受理したもの  
第 \_\_\_\_\_ ページ/図\*、 \_\_\_\_\_ 付かで国際予備審査機関が受理したもの

☐ 配列表又は関連するテーブル

配列表に関する補充欄を参照すること。

3. ☐ 補正により、下記の書類が削除された。

☐ 明細書 第 \_\_\_\_\_ ページ  
☐ 請求の範囲 第 \_\_\_\_\_ 項  
☐ 図面 第 \_\_\_\_\_ ページ/図  
☐ 配列表(具体的に記載すること) \_\_\_\_\_  
☐ 配列表に関連するテーブル(具体的に記載すること) \_\_\_\_\_

4. ☐ この報告は、補充欄に示したように、この報告に添付されかつ以下に示した補正が出願時における開示の範囲を超えてされたものと認められるので、その補正がされなかったものとして作成した。(PCT規則70.2(c))

☐ 明細書 第 \_\_\_\_\_ ページ  
☐ 請求の範囲 第 \_\_\_\_\_ 項  
☐ 図面 第 \_\_\_\_\_ ページ/図  
☐ 配列表(具体的に記載すること) \_\_\_\_\_  
☐ 配列表に関連するテーブル(具体的に記載すること) \_\_\_\_\_

\* 4. に該当する場合、その用紙に“superseded”と記入されることがある。

第V欄 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての法第12条(PCT35条(2))に定める見解、それを裏付ける文献及び説明

1. 見解

新規性(N)	請求の範囲	1-16	有
	請求の範囲		無
進歩性(IS)	請求の範囲	1-16	有
	請求の範囲		無
産業上の利用可能性(IA)	請求の範囲	1-16	有
	請求の範囲		無

2. 文献及び説明(PCT規則70.7)

- ・請求の範囲1-16について  
請求の範囲1-16に係る発明については、国際調査報告書で引用されたいずれの文献にも記載されておらず、当業者が自明であるともいえない。

# INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP03/15484

## A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

Int.Cl<sup>7</sup> B25J13/00, 5/00, G06T7/20

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

## B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int.Cl<sup>7</sup> B25J1/00-21/02, G06T7/20

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho 1926-1996 Kokai Jitsuyo Shinan Koho 1971-2004  
Toroku Jitsuyo Shinan Koho 1994-2004

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

## C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y A	US 5400244 A (KABUSHIKI KAISHA TOSHIBA), 21 March, 1995 (21.03.95), Full text; all drawings & JP 5-61539 A	1, 5, 7, 8, 12, 15, 16 2-4, 9-11, 13, 14
Y A	JP 2001-287180 A (Sony Corp.), 16 October, 2001 (16.10.01), Pages 6 to 8; Fig. 3 (Family: none)	1, 5, 7, 8, 12, 15, 16 2-4, 9-11, 13, 14
A	JP 11-175132 A (Omron Corp.), 02 July, 1999 (02.07.99), Full text; all drawings (Family: none)	1-16

☐ Further documents are listed in the continuation of Box C.

☐ See patent family annex.

\* Special categories of cited documents:  
"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance  
"E" earlier document but published on or after the international filing date  
"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)  
"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means  
"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention  
"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone  
"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art  
"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search  
23 March, 2004 (23.03.04)

Date of mailing of the international search report  
06 April, 2004 (06.04.04)

Name and mailing address of the ISA/  
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

## 国際調査報告

国際出願番号 PCT/JPO3/15484

A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))  
Int Cl<sup>7</sup> B25J13/00, 5/00, G06T7/20

## B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))  
Int Cl<sup>7</sup> B25J1/00-21/02, G06T7/20

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1926-1996年  
日本国登録実用新案公報 1994-2004年  
日本国公開実用新案公報 1971-2004年

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

## C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリ*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
Y A	US 5400244 A (KABUSHIKI KAISHA TOSHIBA) 1995. 03. 21, 全文, 全図 & JP 5-61539 A	1, 5, 7, 8, 12, 15, 16 2-4, 9-11, 13, 14
Y A	JP 2001-287180 A (ソニー株式会社) 2001. 10. 16, 第6頁-第8頁, 図3 (ファミリーなし)	1, 5, 7, 8, 12, 15, 16 2-4, 9-11, 13, 14

☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。

☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

## \* 引用文献のカテゴリ

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの  
「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの  
「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)  
「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献  
「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献  
「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの  
「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの  
「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの  
「&」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日  
23. 03. 2004

国際調査報告の発送日  
06. 4. 2004

国際調査機関の名称及びあて先  
日本国特許庁 (ISA/JP)  
郵便番号100-8915  
東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)  
八木 誠



3C 9348

電話番号 03-3581-1101 内線 3324

C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
A	J P 11-175132 A (オムロン株式会社) 1999. 07. 02, 全文, 全図 (ファミリーなし)	1-16